

PCT/JP01/06336

23.07.01

日本国特許庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出願年月日
Date of Application:

2001年 6月29日

出願番号
Application Number:

特願2001-200115

出願人
Applicant(s):

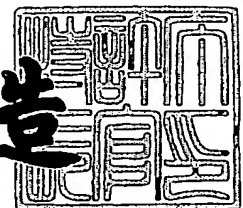
松下電器産業株式会社

**PRIORITY
DOCUMENT**
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

2001年 8月24日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

及川耕造



出証番号 出証特2001-3074880

【書類名】 特許願

【整理番号】 2117530037

【提出日】 平成13年 6月29日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 H04N 3/23

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真 1 0 0 6 番地 松下電器産業株式会社内

【氏名】 中辻 正則

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真 1 0 0 6 番地 松下電器産業株式会社内

【氏名】 田中 正信

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真 1 0 0 6 番地 松下電器産業株式会社内

【氏名】 上畠 秀世

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真 1 0 0 6 番地 松下電器産業株式会社内

【氏名】 奥村 直司

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府門真市大字門真 1 0 0 6 番地 松下電器産業株式会社内

【氏名】 山手 万典

【特許出願人】

【識別番号】 000005821

【氏名又は名称】 松下電器産業株式会社

【代理人】

【識別番号】 100098305

【弁理士】

【氏名又は名称】 福島 祥人

【電話番号】 06-6330-5625

【先の出願に基づく優先権主張】

【出願番号】 特願2000-224415

【出願日】 平成12年 7月25日

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 032920

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 0006013

【ブルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 画像歪補正装置および画像歪補正方法

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 映像信号に基づいて画面上に表示される画像の歪を補正する画像歪補正装置であって、

映像信号を記憶するための記憶手段と、

入力された映像信号を前記記憶手段に書き込むための書き込みクロックを発生する書き込みクロック発生手段と、

前記記憶手段に記憶された映像信号を読み出すための読み出しクロックを発生する読み出しクロック発生手段と、

映像信号に基づいて画面上に表示される画素の位置を移動させることにより画像の歪を補正するための歪補正波形を発生する歪補正波形発生手段と、

前記歪補正波形発生手段により発生された前記歪補正波形に基づいて、前記読み出しクロック発生手段により発生される読み出しクロックの周波数を制御する読み出しクロック制御手段とを備え、

前記歪補正波形発生手段は、水平走査方向における画像の両端および中心で画素の移動量が 0 になるように前記歪補正波形を設定することを特徴とする画像歪補正装置。

【請求項 2】 前記歪補正波形発生手段は、

水平走査周期で変化する第 1 の補正波形を発生する第 1 の補正波形発生手段と

垂直走査周期で変化する第 2 の補正波形を発生する第 2 の補正波形発生手段と

前記第 1 の補正波形発生手段により発生された前記第 1 の補正波形を前記第 2 の補正波形発生手段により発生された前記第 2 の補正波形で変調することにより前記歪補正波形を得る変調手段とを含むことを特徴とする請求項 1 記載の画像歪補正装置。

【請求項 3】 前記第 2 の補正波形は、変曲点を有し、前記変曲点で区分された前記第 2 の補正波形の複数の部分のうち少なくとも 1 つの部分の傾きが可変

に設定されることを特徴とする請求項 2 記載の画像歪補正装置。

【請求項 4】 前記変調手段は、前記第 1 の補正波形発生手段により発生された前記第 1 の補正波形と前記第 2 の補正波形発生手段により発生された前記第 2 の補正波形とを乗算する乗算手段を含むことを特徴とする請求項 2 または 3 記載の画像歪補正装置。

【請求項 5】 前記変調手段は、前記第 1 の補正波形発生手段により発生された前記第 1 の補正波形を受ける入力端子および前記第 2 の補正波形発生手段により発生された前記第 2 の補正波形を受ける利得制御端子を備えた増幅手段を含むことを特徴とする請求項 2 または 3 記載の画像歪補正装置。

【請求項 6】 前記第 1 の補正波形は、前記読み出しクロックの周波数の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、前記左端と前記中心との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化し、前記中心と前記右端との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化するよう

に設定され、
前記第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の上下端で中央部に比べて振幅が大きくなるように設定されたことを特徴とする請求項 2 ～ 5 のいずれかに記載の画像歪補正装置。

【請求項 7】 前記第 1 の補正波形は、前記読み出しクロックの周波数の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、前記左端と前記中心との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化し、前記中心と前記右端との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化するよう

に設定され、
前記第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の中央部で上下端に比べて振幅が大きくなるように設定されたことを特徴とする請求項 2 ～ 5 のいずれかに記載の画像歪補正装置。

【請求項 8】 前記読み出しクロック発生手段は、前記読み出しクロックを発生する電圧制御型発振器を有する位相同期ループを含み、

前記歪補正波形発生手段は、前記歪補正波形を歪補正電圧として出力し、

前記読み出しクロック制御手段は、前記歪補正波形発生手段により出力された前記歪補正電圧を前記位相同期ループの前記電圧制御型発振器の発振周波数制御電圧に重畳することを特徴とする請求項 1 ～ 7 のいずれかに記載の画像歪補正装置。

【請求項 9】 前記第 1 の補正波形は、前記読み出しクロックの周期の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、前記左端と前記中心との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化し、前記中心と前記右端との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化するように設定され、

前記第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の上下端で中央部に比べて振幅が大きくなるように設定されたことを特徴とする請求項 2 ～ 5 のいずれかに記載の画像歪補正装置。

【請求項 10】 前記第 1 の補正波形は、前記読み出しクロックの周期の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、前記左端と前記中心との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化し、前記中心と前記右端との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化するように設定され、

前記第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の中央部で上下端に比べて振幅が大きくなるように設定されたことを特徴とする請求項 2 ～ 5 のいずれかに記載の画像歪補正装置。

【請求項 11】 前記読み出しクロック発生手段は、前記読み出しクロックを発生する電圧制御型発振器を有する位相同期ループを含み、

前記歪補正波形発生手段は、前記変調手段により得られた前記歪補正波形を前記読み出しクロックの周波数の変化に対応する歪補正電圧に変換する変換手段をさらに含み、

読み出しクロック発生手段は、前記歪補正波形発生手段により出力された前記

歪補正電圧を前記位相同期ループの前記電圧制御型発振器の発振周波数制御電圧に重畳することを特徴とする請求項 9 または 1 0 記載の画像歪補正装置。

【請求項 1 2】 映像信号の各水平走査期間における歪補正電圧の平均値が所定値となるように水平ブランキング期間において前記歪補正電圧に補正パルスを加する補正パルス付加手段をさらに備えたことを特徴とする請求項 8 記載の画像歪補正装置。

【請求項 1 3】 映像信号の各水平走査期間における歪補正電圧の平均値が所定値となるように水平ブランキング期間において前記変換手段により得られた前記歪補正電圧に補正パルスを加する補正パルス付加手段をさらに備えたことを特徴とする請求項 1 1 記載の画像歪補正装置。

【請求項 1 4】 前記補正パルス付加手段は、1 水平走査期間ごとに歪補正電圧の平均値が所定値となるように水平ブランキング期間において前記位相同期ループの位相比較時点よりも前に前記歪補正電圧に前記補正パルスを加することを特徴とする請求項 1 2 または 1 3 記載の画像歪補正装置。

【請求項 1 5】 前記位相同期ループは、前記電圧制御型発振器から出力される読み出しクロックを分周する分周器と、前記分周器の出力信号の位相と所定の基準信号の位相を比較する位相比較器と、前記位相比較器の出力電圧を平滑化して出力ノードを介して前記電圧制御発振器に入力するループフィルタとをさらに有し、

前記読み出しクロック制御手段は、前記歪補正波形発生手段により出力された前記歪補正電圧を受けるベースを有するエミッタフォロア型トランジスタと、前記トランジスタのエミッタと前記位相同期ループの前記ループフィルタの前記出力ノードとの間に設けられた容量手段とを含むことを特徴とする請求項 8、1 1 ～1 4 のいずれかに記載の画像歪補正装置。

【請求項 1 6】 前記位相同期ループは、前記電圧制御型発振器から出力される読み出しクロックを分周する分周器と、前記分周器の出力信号の位相と所定の基準信号の位相を比較する位相比較器と、前記位相比較器の出力電圧を平滑化するループフィルタとをさらに有し、

前記読み出しクロック制御手段は、前記歪補正波形発生手段により出力された

前記歪補正電圧と前記位相同期ループの前記ループフィルタの出力電圧とを加算して前記電圧制御型発振器に与える加算手段を含むことを特徴とする請求項 8、11～14 のいずれかに記載の画像歪補正装置。

【請求項 17】 映像信号に基づいて画面上に表示される画像の歪を補正する画像歪補正方法であって、

入力された映像信号を記憶手段に書き込むための書き込みクロックを発生するステップと、

前記記憶手段に記憶された映像信号を読み出すための読み出しクロックを発生するステップと、

映像信号に基づいて画面上に表示される画素の位置を移動させることにより画像の歪を補正するための歪補正波形を発生するステップと、

前記発生された歪補正波形に基づいて前記読み出しクロックの周波数を制御するステップと、

水平走査方向における画像の両端および中心で画素の移動量が 0 になるように前記歪補正波形を設定するステップとを備えることを特徴とする画像歪補正方法。

【請求項 18】 前記歪補正波形を発生するステップは、
水平走査周期で変化する第 1 の補正波形を発生するステップと、
垂直走査周期で変化する第 2 の補正波形を発生するステップと、
前記第 1 の補正波形を前記第 2 の補正波形で変調することにより前記歪補正波形を得るステップとを含むことを特徴とする請求項 17 記載の画像歪補正方法。

【請求項 19】 前記第 2 の補正波形は、変曲点を有し、前記歪補正波形を発生するステップは、前記変曲点で区分された前記第 2 の補正波形の複数の部分のうち少なくとも 1 つの部分の傾きを可変に設定するステップをさらに含むことを特徴とする請求項 18 記載の画像歪補正方法。

【請求項 20】 前記第 1 の補正波形は、前記読み出しクロックの周波数の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、前記左端と前記中心との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化し、前記

中心と前記右端との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化するように設定され、

前記第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の上下端で中央部に比べて振幅が大きくなるように設定されたことを特徴とする請求項 1 8 または 1 9 記載の画像歪補正方法。

【請求項 2 1】 前記第 1 の補正波形は、前記読み出しクロックの周波数の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、前記左端と前記中心との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化し、前記中心と前記右端との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化するように設定され、

前記第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の中央部で上下端に比べて振幅が大きくなるように設定されたことを特徴とする請求項 1 8 または 1 9 記載の画像歪補正方法。

【請求項 2 2】 前記読み出しクロックを発生するステップは、電圧制御型発振器を有する位相同期ループにより前記読み出しクロックを発生するステップを含み、

前記歪補正波形を発生するステップは、前記歪補正波形を歪補正電圧として出力するステップを含み、

前記読み出しクロックの周波数を制御するステップは、前記出力された前記歪補正電圧を前記位相同期ループの前記電圧制御型発振器の発振周波数制御電圧に重畳するステップを含むことを特徴とする請求項 1 7 ～ 2 1 のいずれかに記載の画像歪補正方法。

【請求項 2 3】 前記第 1 の補正波形は、前記読み出しクロックの周期の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、前記左端と前記中心との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化し、前記中心と前記右端との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化するように設定され、

前記第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の上下端で中央部に比べて振幅が大きくなるように設定されたことを特徴とする請求項 1 8 または 1 9 記載の画像歪補正方法。

【請求項 2 4】 前記第 1 の補正波形は、前記読み出しクロックの周期の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、前記左端と前記中心との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化し、前記中心と前記右端との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化するように設定され、

前記第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の中央部で上下端に比べて振幅が大きくなるように設定されたことを特徴とする請求項 1 8 または 1 9 記載の画像歪補正方法。

【請求項 2 5】 前記読み出しクロックを発生するステップは、電圧制御型発振器を有する位相同期ループにより前記読み出しクロックを発生するステップを含み、

前記歪補正波形を発生するステップは、前記歪補正波形を前記読み出しクロックの周波数の変化に対応する歪補正電圧に変換して出力するステップを含み、

前記読み出しクロックの周波数を制御するステップは、前記出力された前記歪補正電圧を前記位相同期ループの前記電圧制御型発振器の発振周波数制御電圧に重畳するステップを含むことを特徴とする請求項 2 3 または 2 4 記載の画像歪補正方法。

【請求項 2 6】 映像信号の各水平走査期間における歪補正電圧の平均値が所定値となるように水平ブランキング期間において前記歪補正電圧に補正パルスが付加するステップをさらに備えたことを特徴とする請求項 2 2 または 2 5 記載の画像歪補正方法。

【請求項 2 7】 前記補正パルスが付加するステップは、1 水平走査期間ごとに歪補正電圧の平均値が所定値となるように水平ブランキング期間において前記位相同期ループの位相比較時点よりも前に前記歪補正電圧に前記補正パルスが付加するステップを含むことを特徴とする請求項 2 6 記載の画像歪補正方法。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、映像信号に基づいて画面上に表示される画像における歪を補正する画像歪補正装置および画像歪補正方法に関する。

【0002】

【従来の技術】

CRT（陰極線管）では、偏向磁界により電子ビームを偏向して蛍光面上に照射することにより画面に画像を表示している。CRTの蛍光面の半径は電子ビームの偏向中心点から蛍光面までの半径に比べて大きいため、同じ偏向量に対する画面の周辺部での電子ビームの移動量は画面の中心部での電子ビームの移動量に比べて大きくなる。その結果、本来等間隔のクロスハッチパターンを画面に表示した場合、クロスハッチパターンの間隔が画面の中心部から周辺部に近づくにしたがって広がる現象が生じる。

【0003】

このような現象は画面の水平方向および垂直方向の両方で発生するが、水平方向においては垂直方向よりも偏向差が大きいため、画像の歪が顕著に現われる。このような画像の歪は左右糸巻き歪と呼ばれる。そこで、通常は、画面の周辺部での偏向量を小さくするように偏向電流を流すことにより左右糸巻き歪補正を行っている。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、画面上の画像の左右端の縦線が直線になるように左右糸巻き歪補正を行うと、画面の中心と左右端との間の中間部で直線となるべき縦線が内側に湾曲する現象が発生する。このような現象はインナーピンクッション歪と呼ばれている。

【0005】

CRTの薄型化および平面化に伴ってインナーピンクッション歪が増大する。このように増大したインナーピンクッション歪を補正するためには、補正量を大

きくする必要がある。

【0006】

CRTでは、上記のように、偏向磁界により電子ビームを偏向して画面に画像を表示している。この場合、偏向磁界を発生するために、偏向系において偏向ヨークに数A_{pp}（アンペアピークピーク）の偏向電流を流している。偏向系においてインナーピンクッション歪を補正する場合には、偏向電流を変調するが、電流量が大きいため、補正量が大きくなる程、数W（ワット）単位で消費電力が大きくなる。そのため、消費電力を抑制しつつ偏向系における偏向電流の調整によりインナーピンクッション歪を補正することは困難である。

【0007】

また、偏向系においてインナーピンクッション歪を補正する場合、回路構成が複雑となり、低コスト化が妨げられる。

【0008】

本発明の目的は、消費電力を増大させることなく画像の歪を補正することができる低コストの画像歪補正装置および画像歪補正方法を提供することである。

【0009】

【課題を解決するための手段】

（1）第1の発明

第1の発明に係る画像歪補正装置は、映像信号に基づいて画面上に表示される画像の歪を補正する画像歪補正装置であって、映像信号を記憶するための記憶手段と、入力された映像信号を記憶手段に書き込むための書き込みクロックを発生する書き込みクロック発生手段と、記憶手段に記憶された映像信号を読み出すための読み出しクロックを発生する読み出しクロック発生手段と、映像信号に基づいて画面上に表示される画素の位置を移動させることにより画像の歪を補正するための歪補正波形を発生する歪補正波形発生手段と、歪補正波形発生手段により発生された歪補正波形に基づいて、読み出しクロック発生手段により発生される読み出しクロックの周波数を制御する読み出しクロック制御手段とを備え、歪補正波形発生手段は、水平走査方向における画像の両端および中心で画素の移動量が0になるように歪補正波形を設定するものである。

【 0 0 1 0 】

本発明に係る画像歪補正装置においては、書き込みクロック発生手段により発生される書き込みクロックに応答して入力された映像信号が記憶手段に書き込まれ、読み出しクロック発生手段により発生された読み出しクロックに応答して記憶手段に記憶された映像信号が読み出される。このとき、歪補正波形発生手段により発生された歪補正波形に基づいて、読み出しクロック制御手段により読み出しクロックの周波数が制御され、記憶手段からの映像信号の読み出し周期が変化する。それにより、映像信号に基づいて画面上に表示される画素の位置が移動し、画像の歪が補正される。

【 0 0 1 1 】

この場合、水平走査方向における画像の両端および中心で画素の移動量が0になるように歪補正波形が設定されるので、画像の両端の位置および中心の位置がずれない。

【 0 0 1 2 】

このように、偏向系における偏向電流を変化させることなく、読み出しクロックを歪補正波形を用いて変化させることにより画像の歪を補正することが可能となるので、消費電力が増大しない。また、偏向系を改良することなく、歪補正波形発生手段および読み出しクロック制御手段を設けることにより画像の歪を補正することが可能となるので、回路構成が複雑化せず、低コスト化が妨げられない。

【 0 0 1 3 】

(2) 第2の発明

第2の発明に係る画像歪補正装置は、第1の発明に係る画像歪補正装置の構成において、歪補正波形発生手段は、水平走査周期で変化する第1の補正波形を発生する第1の補正波形発生手段と、垂直走査周期で変化する第2の補正波形を発生する第2の補正波形発生手段と、第1の補正波形発生手段により発生された第1の補正波形を第2の補正波形発生手段により発生された第2の補正波形で変調することにより歪補正波形を得る変調手段とを含むものである。

【 0 0 1 4 】

この場合、水平走査周期で変化する第 1 の補正波形を垂直走査周期で変化する第 2 の補正波形で変調することにより歪補正波形が得られる。それにより、画面に表示される画像の全体にわたって画像の歪を補正することができる。

【 0 0 1 5 】

(3) 第 3 の発明

第 3 の発明に係る画像歪補正装置は、第 2 の発明に係る画像歪補正装置の構成において、第 2 の補正波形は、変曲点を有し、変曲点で区分された第 2 の補正波形の複数の部分のうち少なくとも 1 つの部分の傾きが可変に設定されるものである。

【 0 0 1 6 】

この場合、変曲点で区分された第 2 の補正波形の少なくとも 1 つの部分の傾きを調整することにより、画面の垂直方向の全体にわたって最適な歪補正が可能となる。

【 0 0 1 7 】

(4) 第 4 の発明

第 4 の発明に係る画像歪補正装置は、第 2 または第 3 の発明に係る画像歪補正装置の構成において、変調手段は、第 1 の補正波形発生手段により発生された第 1 の補正波形と第 2 の補正波形発生手段により発生された第 2 の補正波形とを乗算する乗算手段を含むものである。

【 0 0 1 8 】

この場合、第 1 の補正波形と第 2 の補正波形とを乗算することにより第 1 の補正波形が第 2 の補正波形で変調され、歪補正波形が得られる。

【 0 0 1 9 】

(5) 第 5 の発明

第 5 の発明に係る画像歪補正装置は、第 2 または第 3 の発明に係る画像歪補正装置の構成において、変調手段は、第 1 の補正波形発生手段により発生された第 1 の補正波形を受ける入力端子および第 2 の補正波形発生手段により発生された第 2 の補正波形を受ける利得制御端子を備えた増幅手段を含むものである。

【 0 0 2 0 】

この場合、第 1 の補正波形を第 2 の補正波形に対応する利得で増幅することにより第 1 の補正波形が第 2 の補正波形に変調され、歪補正波形が得られる。

【 0 0 2 1 】

(6) 第 6 の発明

第 6 の発明に係る画像歪補正装置は、第 2 ～第 5 のいずれかの発明に係る画像歪補正装置の構成において、第 1 の補正波形は、読み出しクロックの周波数の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、左端と中心との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化し、中心と右端との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化するように設定され、第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の上下端で中央部に比べて振幅が大きくなるように設定されたものである。

【 0 0 2 2 】

左右糸巻き歪補正によりインナーピンクッション歪が生じた場合、画面上に表示される複数の縦線のうち左右端と中心との間の中間部の縦線が内側に湾曲する。この場合に、中間部の縦線の上下部の画素の位置を内側に移動させることによりインナーピンクッション歪を補正することが可能となる。

【 0 0 2 3 】

(7) 第 7 の発明

第 7 の発明に係る画像歪補正装置は、第 2 ～第 5 のいずれかの発明に係る画像歪補正装置の構成において、第 1 の補正波形は、読み出しクロックの周波数の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、左端と中心との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化し、中心と右端との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化するように設定され、第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の中央部で上下端に比べて振幅が大きくなるように設定されたものである。

【 0 0 2 4 】

左右糸巻き歪補正によりインナーピンクッション歪が生じた場合、画面上に表

示される複数の縦線のうち左右端と中心との間の中間部の縦線が内側に湾曲する。この場合に、中間部の縦線の中央部の画素の位置を外側に移動させることによりインナーピンクッション歪を補正することが可能となる。

【 0 0 2 5 】

(8) 第 8 の 発 明

第 8 の発明に係る画像歪補正装置は、第 1 ～ 第 7 のいずれかの発明に係る画像歪補正装置の構成において、読み出しクロック発生手段は、読み出しクロックを発生する電圧制御型発振器を有する位相同期ループを含み、歪補正波形発生手段は、歪補正波形を歪補正電圧として出力し、読み出しクロック制御手段は、歪補正波形発生手段により出力された歪補正電圧を位相同期ループの電圧制御型発振器の発振周波数制御電圧に重畳するものである。

【 0 0 2 6 】

この場合、歪補正電圧が位相同期ループの電圧制御型発振器の発振周波数制御電圧に重畳されることにより、読み出しクロックの周波数が変化する。それにより、記憶手段から読み出される映像信号の読み出し周期が変化し、映像信号に基づいて画面上に表示される画素の位置が移動することにより画像の歪が補正される。

【 0 0 2 7 】

(9) 第 9 の 発 明

第 9 の発明に係る画像歪補正装置は、第 2 ～ 第 5 のいずれかの発明に係る画像歪補正装置であって、第 1 の補正波形は、読み出しクロックの周期の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、左端と中心との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化し、中心と右端との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化するように設定され、第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の上下端で中央部に比べて振幅が大きくなるように設定されたものである。

【 0 0 2 8 】

左右糸巻き歪補正によりインナーピンクッション歪が生じた場合、画面上に表

示される複数の縦線のうち左右端と中心との間の中間部の縦線が内側に湾曲する。この場合に、中間部の縦線の上下部の画素の位置を内側に移動させることによりインナーピンクッション歪を補正することが可能となる。

【 0 0 2 9 】

(1 . 0) 第 1 0 の 発 明

第 1 0 の発明に係る画像歪補正装置は、第 2 ～第 5 のいずれかの発明に係る画像歪補正装置であって、第 1 の補正波形は、読み出しクロックの周期の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が 0 となり、左端と中心との間で画素の移動量が 0、負、0、正および 0 の順に変化し、中心と右端との間で画素の移動量が 0、正、0、負および 0 の順に変化するように設定され、第 2 の補正波形は、画面の垂直方向の中央部で上下端に比べて振幅が大きくなるように設定されたものである。

【 0 0 3 0 】

左右糸巻き歪補正によりインナーピンクッション歪が生じた場合、画面上に表示される複数の縦線のうち左右端と中心との間の中間部の縦線が内側に湾曲する。この場合に、中間部の縦線の中央部の画素の位置を外側に移動させることによりインナーピンクッション歪を補正することが可能となる。

【 0 0 3 1 】

(1 . 1) 第 1 1 の 発 明

第 1 1 の発明に係る画像歪補正装置は、第 9 または第 1 0 の発明に係る画像歪補正装置であって、読み出しクロック発生手段は、読み出しクロックを発生する電圧制御型発振器を有する位相同期ループを含み、歪補正波形発生手段は、変調手段により得られた歪補正波形を読み出しクロックの周波数の変化に対応する歪補正電圧に変換する変換手段をさらに含み、読み出しクロック制御手段は、歪補正波形発生手段により出力された歪補正電圧を位相同期ループの電圧制御型発振器の発振周波数制御電圧に重畳するものである。

【 0 0 3 2 】

この場合、歪補正電圧が位相同期ループの電圧制御型発振器の発振周波数制御

電圧に重畳されることにより、読み出しクロックの周波数が変化する。それにより、記憶手段から読み出される映像信号の読み出し周期が変化し、映像信号に基づいて画面上に表示される画素の位置が移動することにより画像の歪が補正される。

【 0 0 3 3 】

(1 2) 第 1 2 の 発 明

第 1 2 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 装 置 は、 第 8 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 装 置 で あ っ て、 映 像 信 号 の 各 水 平 走 査 期 間 に お け る 歪 補 正 電 圧 の 平 均 値 が 所 定 値 と な る よ う に 水 平 ブ ラ ン キ ン グ 期 間 に お い て 歪 補 正 電 圧 に 補 正 パ ル ス を 付 加 す る 補 正 パ ル ス 付 加 手 段 を さ ら に 備 え た も の で あ る。

【 0 0 3 4 】

こ の 場 合、 映 像 信 号 の 各 水 平 走 査 期 間 に お い て 電 圧 制 御 型 発 振 器 の 発 振 周 波 数 制 御 電 圧 の 平 均 値 が 所 定 値 に な る の で、 電 圧 制 御 型 発 振 器 に よ り 発 生 さ れ る 読 み 出 し ク ロ ッ ク の 周 波 数 の 平 均 値 が 一 定 と な る。 こ の よ う に し て、 歪 補 正 電 圧 の 重 畳 前 後 で 電 圧 制 御 型 発 振 器 の 発 振 周 波 数 制 御 電 圧 の 平 均 値 が 変 化 し な い よ う に す る こ と に よ り、 位 相 同 期 ル ー プ の 動 作 が 変 化 し な い。

【 0 0 3 5 】

(1 3) 第 1 3 の 発 明

第 1 3 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 装 置 は、 第 1 1 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 装 置 の 構 成 に お い て、 映 像 信 号 の 各 水 平 走 査 期 間 に お け る 歪 補 正 電 圧 の 平 均 値 が 所 定 値 と な る よ う に 水 平 ブ ラ ン キ ン グ 期 間 に お い て 変 換 手 段 に よ り 得 ら れ た 歪 補 正 電 圧 に 補 正 パ ル ス を 付 加 す る 補 正 パ ル ス 付 加 手 段 を さ ら に 備 え た も の で あ る。

【 0 0 3 6 】

こ の 場 合、 映 像 信 号 の 各 水 平 走 査 期 間 に お い て 電 圧 制 御 型 発 振 器 の 発 振 周 波 数 制 御 電 圧 の 平 均 値 が 所 定 値 に な る の で、 電 圧 制 御 型 発 振 器 に よ り 発 生 さ れ る 読 み 出 し ク ロ ッ ク の 周 波 数 の 平 均 値 が 一 定 と な る。 こ の よ う に し て、 歪 補 正 電 圧 の 重 畳 前 後 で 電 圧 制 御 型 発 振 器 の 発 振 周 波 数 制 御 電 圧 の 平 均 値 が 変 化 し な い よ う に す る こ と に よ り、 位 相 同 期 ル ー プ の 動 作 が 変 化 し な い。

【 0 0 3 7 】

(1 4) 第 1 4 の 発 明

第 1 4 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 装 置 は、 第 1 2 ま た は 第 1 3 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 装 置 の 構 成 に お い て、 補 正 パ ル ス 付 加 手 段 は、 1 水 平 走 査 期 間 ご と に 歪 補 正 電 圧 の 平 均 値 が 所 定 値 と な る よ う に 水 平 ブ ラ ン キ ン グ 期 間 に お い て 位 相 同 期 ル ー プ の 位 相 比 較 時 点 よ り も 前 に 歪 補 正 電 圧 に 補 正 パ ル ス を 付 加 す る も の で あ る。

【 0 0 3 8 】

(1 5) 第 1 5 の 発 明

第 1 5 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 装 置 は、 第 8、 第 1 1 ～ 第 1 4 の い ず れ か の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 装 置 の 構 成 に お い て、 位 相 同 期 ル ー プ は、 電 圧 制 御 型 発 振 器 か ら 出 力 さ れ る 読 み 出 し ク ロ ッ ク を 分 周 す る 分 周 器 と、 分 周 器 の 出 力 信 号 の 位 相 と 所 定 の 基 準 信 号 の 位 相 を 比 較 す る 位 相 比 較 器 と、 位 相 比 較 器 の 出 力 電 圧 を 平 滑 化 し て 出 力 ノ ード を 介 し て 電 圧 制 御 発 振 器 に 入 力 す る ル ー プ フ ィ ル タ と を さ ら に 有 し、 読 み 出 し ク ロ ッ ク 制 御 回 路 は、 歪 補 正 波 形 発 生 手 段 に よ り 出 力 さ れ た 歪 補 正 電 圧 を 受 け る ベ ー ス を 有 す る エ ミ ッ タ フ ォ ロ ア 型 ト ラ ン ジ ス タ と、 ト ラ ン ジ ス タ の エ ミ ッ タ と 位 相 同 期 ル ー プ の ル ー プ フ ィ ル タ の 出 力 ノ ード と の 間 に 設 け ら れ た 容 量 手 段 と を 含 む も の で あ る。

【 0 0 3 9 】

こ の 場 合、 エ ミ ッ タ フ ォ ロ ア 型 ト ラ ン ジ ス タ お よ び 容 量 手 段 に よ り 歪 補 正 電 圧 が 電 圧 制 御 発 振 器 の 発 振 周 波 数 制 御 電 圧 に 重 畳 さ れ る。 そ れ に よ り、 簡 単 な 回 路 構 成 に よ り 歪 補 正 波 形 に 基 づ い て 読 み 出 し ク ロ ッ ク の 周 波 数 を 制 御 す る こ と が 可 能 と な る。

【 0 0 4 0 】

(1 6) 第 1 6 の 発 明

第 1 6 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 装 置 は、 第 8、 第 1 1 ～ 第 1 4 の い ず れ か の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 装 置 の 構 成 に お い て、 位 相 同 期 ル ー プ は、 電 圧 制 御 型 発 振 器 か ら 出 力 さ れ る 読 み 出 し ク ロ ッ ク を 分 周 す る 分 周 器 と、 分 周 器 の 出 力 信 号 の 位 相 と 所 定 の 基 準 信 号 の 位 相 を 比 較 す る 位 相 比 較 器 と、 位 相 比 較 器 の 出 力 電 圧 を 平 滑 化 す る ル ー プ フ ィ ル タ と を さ ら に 有 し、 読 み 出 し ク ロ ッ ク 制 御 手 段 は、 歪 補 正 波 形 発 生 手 段 に よ り 出 力 さ れ た 歪 補 正 電 圧 と 位 相 同 期 ル ー プ の ル ー プ フ ィ ル タ の 出

力電圧とを加算して電圧制御型発振器に与える加算手段を含むものである。

【0041】

この場合、歪補正電圧と位相同期ループのループフィルタの出力電圧とが加算され、電圧制御型発振器に与えられる。歪補正電圧とループフィルタとの間に加算手段が介在するので、歪補正波形がループフィルタの影響により歪むことなく読み出しクロックに重畳される。それにより、歪補正波形に基づいて読み出しクロックの周波数を制御することが可能となる。

【0042】

(17) 第17の発明

第17の発明に係る画像歪補正方法は、映像信号に基づいて画面上に表示される画像の歪を補正する画像歪補正方法であって、入力された映像信号を記憶手段に書き込むための書き込みクロックを発生するステップと、記憶手段に記憶された映像信号を読み出すための読み出しクロックを発生するステップと、映像信号に基づいて画面上に表示される画素の位置を移動させることにより画像の歪を補正するための歪補正波形を発生するステップと、発生された歪補正波形に基づいて読み出しクロックの周波数を制御するステップと、水平走査方向における画像の両端および中心で画素の移動量が0になるように歪補正波形を設定するステップとを備えるものである。

【0043】

本発明に係る画像歪補正方法においては、書き込みクロックに応答して入力された映像信号が記憶手段に書き込まれ、読み出しクロックに応答して記憶手段に記憶された映像信号が読み出される。このとき、歪補正波形に基づいて読み出しクロックの周波数が制御され、記憶手段からの映像信号の読み出し周期が変化する。それにより、映像信号に基づいて画面上に表示される画素の位置が移動し、画像の歪が補正される。

【0044】

この場合、水平走査方向における画像の両端および中心で画素の移動量が0になるように歪補正波形が設定されるので、画像の両端の位置および中心の位置がずれない。

【 0 0 4 5 】

このように、偏向系における偏向電流を変化させることなく、読み出しクロックを歪補正波形を用いて変化させることにより画像の歪を補正することが可能となるので、消費電力が増大しない。また、偏向系を改良することなく、歪補正波形の発生および歪補正波形に基づく読み出しクロックの制御により画像の歪を補正することが可能となるので、回路構成が複雑化せず、低コスト化が妨げられない。

【 0 0 4 6 】

(1 8) 第 1 8 の 発 明

第 1 8 の発明に係る画像歪補正方法は、第 1 7 の発明に係る画像歪補正方法において、歪補正波形を発生するステップは、水平走査周期で変化する第 1 の補正波形を発生するステップと、垂直走査周期で変化する第 2 の補正波形を発生するステップと、第 1 の補正波形を第 2 の補正波形で変調することにより歪補正波形を得るステップとを含むものである。

【 0 0 4 7 】

この場合、水平走査周期で変化する第 1 の補正波形を垂直走査周期で変化する第 2 の補正波形で変調することにより歪補正波形が得られる。それにより、画面に表示される画像の全体にわたって画像の歪を補正することができる。

【 0 0 4 8 】

(1 9) 第 1 9 の 発 明

第 1 9 の発明に係る画像歪補正方法は、第 1 8 の発明に係る画像歪補正方法において、第 2 の補正波形は、変曲点を有し、歪補正波形を発生するステップは、変曲点で区分された第 2 の補正波形の複数の部分のうち少なくとも 1 つの部分の傾きを可変に設定するステップをさらに含むものである。

【 0 0 4 9 】

この場合、変曲点で区分された第 2 の補正波形の少なくとも 1 つの部分の傾きを調整することにより、画面の垂直方向の全体にわたって最適な歪補正が可能となる。

【 0 0 5 0 】

(20) 第20の発明

第20の発明に係る画像歪補正方法は、第18または第19の発明に係る画像歪補正方法において、第1の補正波形は、読み出しクロックの周波数の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が0となり、左端と中心との間で画素の移動量が0、正、0、負および0の順に変化し、中心と右端との間で画素の移動量が0、負、0、正および0の順に変化するように設定され、第2の補正波形は、画面の垂直方向の上下端で中央部に比べて振幅が大きくなるように設定されたものである。

【0051】

左右糸巻き歪補正によりインナーピンクッション歪が生じた場合、画面上に表示される複数の縦線のうち左右端と中心との間の中間部の縦線が内側に湾曲する。この場合に、中間部の縦線の上下部の画素の位置を内側に移動させることによりインナーピンクッション歪を補正することが可能となる。

【0052】

(21) 第21の発明

第21の発明に係る画像歪補正方法は、第18または第19の発明に係る画像歪補正方法において、第1の補正波形は、読み出しクロックの周波数の変化に対応し、走査が左から右へ行われる画面上で走査方向を画素の移動量の正とする場合、画面の左端、中心および右端で画素の移動量が0となり、左端と中心との間で画素の移動量が0、負、0、正および0の順に変化し、中心と右端との間で画素の移動量が0、正、0、負および0の順に変化するように設定され、第2の補正波形は、画面の垂直方向の中央部で上下端に比べて振幅が大きくなるように設定されたものである。

【0053】

左右糸巻き歪補正によりインナーピンクッション歪が生じた場合、画面上に表示される複数の縦線のうち左右端と中心との間の中間部の縦線が内側に湾曲する。この場合に、中間部の縦線の中央部の画素の位置を外側に移動させることによりインナーピンクッション歪を補正することが可能となる。

【 0 0 5 4 】

(2 2) 第 2 2 の 発 明

第 2 2 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 は、 第 1 7 ～ 第 2 1 の い ず れ か の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 で あ っ て、 読 み 出 し ク ロ ッ ク を 発 生 す る ス テ ッ プ は、 電 圧 制 御 型 発 振 器 を 有 す る 位 相 同 期 ル ー プ に よ り 読 み 出 し ク ロ ッ ク を 発 生 す る ス テ ッ プ を 含 み、 歪 補 正 波 形 を 発 生 す る ス テ ッ プ は、 歪 補 正 波 形 を 歪 補 正 電 圧 と し て 出 力 す る ス テ ッ プ を 含 み、 読 み 出 し ク ロ ッ ク の 周 波 数 を 制 御 す る ス テ ッ プ は、 出 力 さ れ た 歪 補 正 電 圧 を 位 相 同 期 ル ー プ の 電 圧 制 御 型 発 振 器 の 発 振 周 波 数 制 御 電 圧 に 重 畳 す る ス テ ッ プ を 含 む も の で あ る。

【 0 0 5 5 】

こ の 場 合、 歪 補 正 電 圧 が 位 相 同 期 ル ー プ の 電 圧 制 御 型 発 振 器 の 発 振 周 波 数 制 御 電 圧 に 重 畳 さ れ る こ と に よ り、 読 み 出 し ク ロ ッ ク の 周 波 数 が 変 化 す る。 そ れ に よ り、 記 憶 手 段 か ら 読 み 出 さ れ る 映 像 信 号 の 読 み 出 し 周 期 が 変 化 し、 映 像 信 号 に 基 づ い て 画 面 上 に 表 示 さ れ る 画 素 の 位 置 が 移 動 す る こ と に よ り 画 像 の 歪 が 補 正 さ れ る。

【 0 0 5 6 】

(2 3) 第 2 3 の 発 明

第 2 3 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 は、 第 1 8 ま た は 第 1 9 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 で あ っ て、 第 1 の 補 正 波 形 は、 読 み 出 し ク ロ ッ ク の 周 期 の 変 化 に 対 応 し、 走 査 が 左 か ら 右 へ 行 わ れ る 画 面 上 で 走 査 方 向 を 画 素 の 移 動 量 の 正 と す る 場 合、 画 面 の 左 端、 中 心 お よ び 右 端 で 画 素 の 移 動 量 が 0 と な り、 左 端 と 中 心 と の 間 で 画 素 の 移 動 量 が 0、 正、 0、 負 お よ び 0 の 順 に 変 化 し、 中 心 と 右 端 と の 間 で 画 素 の 移 動 量 が 0、 負、 0、 正 お よ び 0 の 順 に 変 化 す る よ う に 設 定 さ れ、 第 2 の 補 正 波 形 は、 画 面 の 垂 直 方 向 の 上 下 端 で 中 央 部 に 比 べ て 振 幅 が 大 き く な る よ う に 設 定 さ れ た も の で あ る。

【 0 0 5 7 】

左 右 糸 巻 き 歪 補 正 に よ り イ ン ナ ー ピ ン ク ッ シ ョ ン 歪 が 生 じ た 場 合、 画 面 上 に 表 示 さ れ る 複 数 の 縦 線 の う ち 左 右 端 と 中 心 と の 間 の 中 間 部 の 縦 線 が 内 側 に 湾 曲 す る。 こ の 場 合 に、 中 間 部 の 縦 線 の 上 下 部 の 画 素 の 位 置 を 内 側 に 移 動 さ せ る こ と に よ

りインナーピンクッション歪を補正することが可能となる。

【 0 0 5 8 】

(2 4) 第 2 4 の 発 明

第 2 4 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 は、 第 1 8 ま た は 第 1 9 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 で あ っ て、 第 1 の 補 正 波 形 は、 読 み 出 し ク ロ ッ ク の 周 期 の 変 化 に 対 応 し、 走 査 が 左 か ら 右 へ 行 わ れ る 画 面 上 で 走 査 方 向 を 画 素 の 移 動 量 の 正 と す る 場 合、 画 面 の 左 端、 中 心 お よ び 右 端 で 画 素 の 移 動 量 が 0 と な り、 左 端 と 中 心 と の 間 で 画 素 の 移 動 量 が 0、 負、 0、 正 お よ び 0 の 順 に 変 化 し、 中 心 と 右 端 と の 間 で 画 素 の 移 動 量 が 0、 正、 0、 負 お よ び 0 の 順 に 変 化 す る よ う に 設 定 さ れ、 第 2 の 補 正 波 形 は、 画 面 の 垂 直 方 向 の 中 央 部 で 上 下 端 に 比 べ て 振 幅 が 大 き く な る よ う に 設 定 さ れ た も の で あ る。

【 0 0 5 9 】

左 右 糸 巻 き 歪 補 正 に よ り イ ン ナ ー ピ ン ク シ ョ ン 歪 が 生 じ た 場 合、 画 面 上 に 表 示 さ れ る 複 数 の 縦 線 の う ち 左 右 端 と 中 心 と の 間 の 中 間 部 の 縦 線 が 内 側 に 湾 曲 す る。 こ の 場 合 に、 中 間 部 の 縦 線 の 中 央 部 の 画 素 の 位 置 を 外 側 に 移 動 さ せ る こ と に よ り イ ン ナ ー ピ ン ク シ ョ ン 歪 を 補 正 す る こ と が 可 能 と な る。

【 0 0 6 0 】

(2 5) 第 2 5 の 発 明

第 2 5 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 は、 第 2 3 ま た は 第 2 4 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 で あ っ て、 読 み 出 し ク ロ ッ ク を 発 生 す る ス テ ッ プ は、 電 圧 制 御 型 発 振 器 を 有 す る 位 相 同 期 ル ー プ に よ り 読 み 出 し ク ロ ッ ク を 発 生 す る ス テ ッ プ を 含 み、 歪 補 正 波 形 を 発 生 す る ス テ ッ プ は、 歪 補 正 波 形 を 読 み 出 し ク ロ ッ ク の 周 波 数 の 変 化 に 対 応 す る 歪 補 正 電 圧 に 変 換 し て 出 力 す る ス テ ッ プ を 含 み、 読 み 出 し ク ロ ッ ク の 周 波 数 を 制 御 す る ス テ ッ プ は、 出 力 さ れ た 歪 補 正 電 圧 を 位 相 同 期 ル ー プ の 電 圧 制 御 型 発 振 器 の 発 振 周 波 数 制 御 電 圧 に 重 畳 す る ス テ ッ プ を 含 む も の で あ る。

【 0 0 6 1 】

こ の 場 合、 歪 補 正 電 圧 が 位 相 同 期 ル ー プ の 電 圧 制 御 型 発 振 器 の 発 振 周 波 数 制 御 電 圧 に 重 畳 さ れ る こ と に よ り、 読 み 出 し ク ロ ッ ク の 周 波 数 が 変 化 す る。 そ れ に よ り、 記 憶 手 段 か ら 読 み 出 さ れ る 映 像 信 号 の 読 み 出 し 周 期 が 変 化 し、 映 像 信 号 に 基

づいて画面上に表示される画素の位置が移動することにより画像の歪が補正される。

【 0 0 6 2 】

(2 6) 第 2 6 の 発 明

第 2 6 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 は、 第 2 2 または 第 2 5 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 であ っ て、 映 像 信 号 の 各 水 平 走 査 期 間 に お け る 歪 補 正 電 圧 の 平 均 値 が 所 定 値 と な る よ う に 水 平 ブ ラ ン キ ン グ 期 間 に お い て 歪 補 正 電 圧 に 補 正 パ ル ス を 付 加 す る ス テ ッ プ を さ ら に 備 え た も の で あ る。

【 0 0 6 3 】

こ の 場 合、 映 像 信 号 の 各 水 平 走 査 期 間 に お い て 電 圧 制 御 型 発 振 器 の 発 振 周 波 数 制 御 電 圧 の 平 均 値 が 所 定 値 に な る の で、 電 圧 制 御 型 発 振 器 に よ り 発 生 さ れ る 読 み 出 し ク ロ ッ ク の 周 波 数 の 平 均 値 が 一 定 と な る。 こ の よ う に し て、 歪 補 正 電 圧 の 重 畳 前 後 で 電 圧 制 御 型 発 振 器 の 発 振 周 波 数 制 御 電 圧 の 平 均 値 が 変 化 し な い よ う に す る こ と に よ り、 位 相 同 期 ル ー プ の 動 作 が 変 化 し な い。

【 0 0 6 4 】

(2 7) 第 2 7 の 発 明

第 2 7 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 は、 第 2 6 の 発 明 に 係 る 画 像 歪 補 正 方 法 の 構 成 に お い て、 補 正 パ ル ス を 付 加 す る ス テ ッ プ は、 1 水 平 走 査 期 間 ご と に 歪 補 正 電 圧 の 平 均 値 が 所 定 値 と な る よ う に 水 平 ブ ラ ン キ ン グ 期 間 に お い て 位 相 同 期 ル ー プ の 位 相 比 較 時 点 よ り も 前 に 歪 補 正 電 圧 に 補 正 パ ル ス を 付 加 す る ス テ ッ プ を 含 む も の で あ る。

【 0 0 6 5 】

【 発 明 の 実 施 の 形 態 】

図 1 は 本 発 明 の 第 1 の 実 施 の 形 態 に お け る 画 像 歪 補 正 装 置 の 構 成 を 示 す ブ ロ ッ ク 図 で あ る。

【 0 0 6 6 】

図 1 の 画 像 歪 補 正 装 置 は、 ラ イ ン メ モ リ 1、 書 き 込 み 側 P L L (位 相 同 期 ル ー プ) 回 路 2、 読 み 出 し 側 P L L 回 路 3、 イ ン ナ ー ピ ン ク シ ョ ン 歪 補 正 電 圧 発 生 回 路 4 お よ び 容 量 結 合 方 式 回 路 5 を 備 え る。 書 き 込 み 側 P L L 回 路 2 は、 位 相 比

較器 2 1、ループフィルタ 2 2、VCO（電圧制御型発振器）2 3 および分周器 2 4 を含む。同様に、読み出し側 PLL 回路 3 は、位相比較器 3 1、ループフィルタ 3 2、VCO 3 3 および分周器 3 4 を含む。

【 0 0 6 7 】

書き込み側 PLL 回路 2 の位相比較器 2 1 には映像信号 VDI と同期した水平同期信号 HD が与えられる。位相比較器 2 1 は、水平同期信号 HD と分周器 2 4 の出力信号との位相差に応じた電圧をループフィルタ 2 2 を介して制御電圧として VCO 2 3 に与える。VCO 2 3 は、制御電圧に応じた周波数を有する出力信号を書き込みクロック WCK としてラインメモリ 1、分周器 2 4 およびインナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 に与える。分周器 2 4 は、書き込みクロック WCK を分周し、出力信号を水平同期信号 HD との位相比較信号として位相比較器 2 1 に与え、また読み出し側の基準信号 CKS として読み出し側 PLL 回路 3 の位相比較器 3 1 およびインナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 に与える。

【 0 0 6 8 】

インナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 は、書き込みクロック WCK、基準信号 CKS および垂直基準信号 VD に基づいてインナーピンクッション歪補正電圧 VA を発生する。ここで、垂直基準信号 VD は垂直同期信号に同期した信号である。

【 0 0 6 9 】

読み出し側 PLL 回路 3 の位相比較器 3 1 は、基準信号 CKS と分周器 3 4 の出力信号との位相差に応じた電圧をループフィルタ 3 2 に与える。ループフィルタ 3 2 は、位相比較器 3 1 から与えられる電圧を平滑化する。容量結合方式回路 5 は、インナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 により発生されたインナーピンクッション歪補正電圧 VA をループフィルタ 3 2 の出力電圧に重畳し、制御電圧 VC として VCO 3 3 に与える。VCO 3 3 は、制御電圧 VC に応じた周波数を有する読み出しクロック RCK をラインメモリ 1 および分周器 3 4 に与える。分周器 3 4 は、読み出しクロック RCK を分周し、出力信号を位相比較器 3 1 に与える。

【 0 0 7 0 】

ラインメモリ 1 には、書き込みクロック WCK に応答してデジタルの映像信号 VDI が書き込まれる。ラインメモリ 1 からは、読み出しクロック RCK に応答してデジタルの映像信号 VDO が読み出される。

【 0 0 7 1 】

本実施の形態の画像歪補正装置においては、後述するように、読み出し側 PLL 回路 3 のフィードバックループにおける VCO 33 の制御電圧にインナーピンクッション歪補正電圧 VA を重畳することにより VCO 33 の発振周波数（読み出しクロック RCK の周波数）を変調する。それにより、ラインメモリ 1 からの映像信号 VDO の読み出し周期を変化させ、画素の幅を変化させる。その結果、画素を水平方向に移動でき、インナーピンクッション歪を補正することができる。

【 0 0 7 2 】

本実施の形態では、ラインメモリ 1 が記憶手段に相当し、書き込み側 PLL 回路 2 が書き込みクロック発生手段に相当し、読み出し側 PLL 回路 3 が読み出しクロック発生手段に相当し、インナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 が歪補正波形発生手段に相当し、容量結合方式回路 5 が歪補正波形重畳手段に相当する。

【 0 0 7 3 】

ここで、本実施の形態におけるインナーピンクッション歪補正の基本的な原理を説明する。

【 0 0 7 4 】

図 2 はインナーピンクッション歪を説明するための模式図である。偏向系により左右糸巻き歪補正を行った状態で画面上に等間隔の縦線を表示した場合、図 2 に示されるように、画面の中心の縦線および左右端の縦線が直線になり、画面の中心と左右端との間の中間部で直線となるべき縦線が内側に湾曲する。本来表示されるべき縦線を構成する各画素の位置と湾曲して表示された縦線の各画素の位置とのずれがインナーピンクッション歪量 IP となる。

【 0 0 7 5 】

矢印 x 1 で示すように、画面上の縦線の上下方向の中央部を基準として上下部の画素を水平方向に内側に向かって移動させることによりインナーピンクッション歪を補正することができる。逆に、縦線の上下端を基準として中央部の画素を水平方向に外側に向かって移動させることによりインナーピンクッション歪を補正することも可能である。

【 0 0 7 6 】

以下の説明では、特に述べない場合には、画面上の縦線の上下方向の中央部を基準として上下部の画素を水平方向に内側に向かって移動させることによりインナーピンクッション歪を補正する場合を説明する。また、走査は画面の左から右（矢印 x 1 の方向）へ行われるものとする。

【 0 0 7 7 】

図 3 は画面上の画素の移動によるインナーピンクッション歪補正の一例を示す図である。図 3（a）はインナーピンクッション歪補正前の 1 ライン上の画素を示し、図 3（b）はインナーピンクッション歪補正後の 1 ライン上の画素を示す。図 1 の読み出しクロック R C K の周期が 1 画素の幅に相当する。

【 0 0 7 8 】

図 3 において、縦線を構成する画素を斜線で示す。この場合、読み出しクロック R C K の周期を大きくすると、図 3 に示すように、縦線を構成する画素の幅が変化するとともに水平時間軸方向において画素の位置が変化する。C R T の画面上では、映像信号の時間軸が空間軸に変換されるため、水平方向に画素の位置が変化する。このとき、画素の幅の変化は偏向歪と相殺され、偏向歪がない状態の画素の幅に近づく。図 3 の例では、6 個の画素を 1 単位として幅および位置を変化させている。

【 0 0 7 9 】

図 4 は画面の水平方向での画素の移動量と画面の垂直方向の位置との関係を示す図である。図 2 に示したように、画面の中心と左右端との間の中間部で直線となるべき縦線が内側に湾曲するため、画素の移動量を画面の上下方向の中央部での最小とし、画面の上下端に近づくにつれて増加させることにより、縦線を直線状に補正することができる。

【 0 0 8 0 】

したがって、インナーピンクッション歪は、水平レート(水平走査周期)での補正および垂直レート(垂直走査周期)での補正からなる。すなわち、水平レートでの変化量(縦線を構成する画素の移動量)を垂直レートで変化させることにより画像のインナーピンクッション歪を補正することが可能となる。

【 0 0 8 1 】

図 1 の画像歪補正装置では、読み出し側 PLL 回路 3 の VCO 3 3 に与えられる制御電圧にインナーピンクッション歪補正電圧 V_A を重畳して読み出しクロック RCK の周波数を変化させることにより、画素の幅および位置を変化させる。インナーピンクッション歪補正電圧 V_A は、水平レートの補正波形を垂直レートの補正波形で変調することにより得られる。

【 0 0 8 2 】

図 5 は図 1 の読み出し側 PLL 回路 3 の VCO 3 3 の周波数-電圧特性の一例を示す図である。図 5 において、中心電圧 V_c は読み出し側 PLL 回路 3 のフィードバックループにより決定される電圧であり、VCO 3 3 の制御電圧 V_C が中心電圧 V_c のときに発振周波数が中心周波数 F_c となる。したがって、読み出し側 PLL 回路 3 の VCO 3 3 に与える制御電圧 V_C を中心電圧 V_c から変化させることにより、読み出しクロック RCK の周波数を中心周波数 F_c から変化させることができる。

【 0 0 8 3 】

例えば、制御電圧 V_C が中心電圧 V_c 以下になると、VCO 3 3 の発振周波数(読み出しクロック RCK の周波数)が中心周波数 F_c 以下になり、1 画素の幅が大きくなる。その結果、走査が左から右へ行われる画面上では表示される画素が右方向へ移動する。

【 0 0 8 4 】

図 6 (a) は周波数変化に基づく水平レートの補正波形の一例を示す波形図、図 6 (b) は水平レートの補正波形による画素の移動量の一例を示す波形図、図 6 (c) はインナーピンクッション歪量の一例を示す図である。図 6 において、横軸の 1 H は 1 水平走査期間または 1 水平走査距離を示している。また、縦軸の

移動量は、各画素の移動距離を表している。このとき、画面右方向への移動を正としている。

【0085】

ここで、周波数変化に基づく水平レートの補正波形は、読み出しクロック RCK の周波数に対応して変化する波形を有する。

【0086】

補正では、映像信号における水平映像期間の開始点（画像の左端）から画像中心までの範囲で、補正前の読み出しクロック RCK の周期に対する補正後の読み出しクロック RCK の周期の変化量の積算値を 0 とする。これは、画像中心での画素の移動量が 0 になること（画像中心がずれないこと）に相当する。

【0087】

また、映像信号における水平映像期間の開始点（画像の左端）から終了点（画像の右端）までの範囲内で、補正前の読み出しクロック RCK の周期に対する補正後の読み出しクロック RCK の周期の変化量の積算値を 0 とする。これは、画像の右端での画素の移動量が 0 になること（画像の最終点がずれないこと）に相当する。ただし、上記の説明では、水平ブランキング期間（水平帰線消去期間）においては、読み出しクロック RCK の周期は補正しないものとしている。

【0088】

従って、図 6 (a) に示すように、周波数変化に基づく水平レートの補正波形は、画像中心および左右端で中心電圧 V_c となる。画像の左端と中心との間の中間部では、水平レートの補正波形は、中心電圧 V_c 以下に低下した後上昇し、中心電圧 V_c 以上に上昇した後中心電圧 V_c まで低下する。画像の中心と右端との間の中間部では、水平レートの補正波形は、中心電圧 V_c 以上に上昇した後低下し、中心電圧 V_c 以下に低下した後中心電圧 V_c まで上昇する。このとき、図 6 (a) の水平レートの補正波形による画素の移動量は、図 6 (b) に示すようになり、画像の中心および左右端で 0 となる。図 6 (b) のように画素を移動させることにより、図 6 (c) に示すようなインナーピンクッション歪を補正できる。

【0089】

なお、図6(a)の例では、周波数変化に基づく水平レートの補正波形は、画像中心で中心電圧 V_c となっているが、これに限定されず、図6(a)に点線または一点鎖線で示すように、周波数変化に基づく水平レートの補正波形を画像中心で中心電圧 V_c とならないように作成することも可能である。以後、図6(a)に実線で示したように、周波数変化に基づく水平レートの補正波形が画像中心で中心電圧 V_c となる場合を説明する。

【0090】

図7は直流成分補正パルスの一例を説明するための波形図である。図7には、周波数変化に基づく水平レートの補正波形が示される。

【0091】

図7に示すように、水平レートの補正波形の直流成分を図1の読み出し側PLL回路3のVCO33の中心電圧 V_c に一致させるために、水平ブランキング期間に直流成分補正パルスAPを挿入する。直流成分補正パルスAPの極性およびレベルは1H内の水平レートの補正波形の積算結果に基づいてリアルタイムに算出する。この直流成分補正パルスAPは、読み出し側PLL回路3の位相比較器31による位相比較点PCの前でかつ水平ブランキング期間内の任意の位置に挿入する。

【0092】

この場合、中心電圧 V_c に対する水平レートの補正波形の上下の波形により直流成分補正パルスAPにより補正すべき補正量が変化する。直流成分補正パルスAPによる補正量は次式により決定される。

【0093】

$$\text{補正量} = \Sigma (\text{補正電圧} - V_c) = \text{パルス幅} \times \text{パルスレベル}$$

ここで、 $\Sigma (\text{補正電圧} - V_c)$ は、 $(\text{補正電圧} - V_c)$ を時間軸上で積算することを意味する。直流成分補正パルスAPのパルスレベルがVCO33に許容される制御電圧等により制限される場合、パルス幅により補正量を確保する必要がある。そのため、直流成分補正パルスAPのパルス幅は任意に設定可能とする。直流成分補正パルスAPのパルス幅が広くなる程補正量における誤差が大きくなるため、できる限りパルス幅を狭く設定することが好ましい。

【0094】

なお、図7は周波数変化に基づく水平レートの補正波形に直流成分補正パルスAPを挿入する場合について説明しているが、後述する周期変化に基づく水平レートの補正波形においても、読み出し側PLL回路3の位相比較器31による位相比較点の前でかつ水平ブランキング期間内の任意の位置に同様の直流成分補正パルスを挿入する。ここで、周期変化に基づく水平レートの補正波形は読み出しクロックRCKの周期に対応して変化する波形を有する。

【0095】

図8(a)は周波数変化に基づく水平レートの補正波形の一例を示す波形図、図8(b)は垂直レートの補正波形の一例を示す波形図、図8(c)は周波数変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形の一例を示す波形図である。図8は画面上の縦線の中央部を基準として上下部の画素を移動させることによりインナーピンクッション歪を補正する場合を示している。ただし、図8には、図7に示した直流成分補正パルスAPは図示していない。図8(b)において、1Vは1垂直走査期間を表す。

【0096】

図8(a)に示すように、周波数変化に基づく水平レートの補正波形は1Hで変化し、図8(b)に示すように、垂直レートの補正波形は1Vで変化する。図8(a)の水平レートの補正波形を図8(b)の垂直レートの補正波形で変調することにより図8(c)周波数変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形が得られる。

【0097】

図8(c)はインナーピンクッション歪補正波形を概略的に示しており、正確には図8(a)の水平レートの補正波形を図8(b)の垂直レートの補正波形で振幅変調したものとなる。

【0098】

なお、垂直ブランキング期間においては、図8(b)の垂直レートの補正波形を一定値にしてもよい。また、図8(a)の水平レートの補正波形を画面の中心付近で一定値にしてもよい。

【0099】

画面上の縦線の上下端を基準として中央部を移動させることによりインナーピンクッション歪を補正する場合には、周波数変化に基づく水平レートの補正波形は、図9(a)に示すように、中心電圧 V_c に対して図8(a)の場合と上下が逆の波形になる。また、垂直レートの補正波形は、図9(b)に示すように、中心部で最大となり、両端に近づくにつれて小さくなる波形となる。さらに、周波数変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形は、図9(c)に示すように、中央部が膨らみ、両端に近づくにつれて収束する波形となる。

【0100】

図9(c)はインナーピンクッション歪補正波形を概略的に示しており、正確には図9(a)の垂直レートの補正波形を図9(b)の垂直レートの補正波形で振幅変調したものとなる。

【0101】

なお、垂直ブランキング期間においては、図9(b)の垂直レートの補正波形を一定値にしてもよい。また、図9(a)の水平レートの補正波形を画面の中心付近で一定値にしてもよい。

【0102】

図10(a)は周期変化に基づく水平レートの補正波形の一例を示す波形図、図10(b)は垂直レートの補正波形の一例を示す波形図、図10(c)は周期変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形の一例を示す波形図である。図10は画面上の縦線の中央部を基準として上下部の画素を移動させることによりインナーピンクッション歪を補正する場合を示している。ただし、図10には、図7に示した直流成分補正パルスAPは図示していない。

【0103】

図10(a)に示すように、水平レートの補正波形は1Hで変化し、図10(b)に示すように、垂直レートの補正波形は1Vで変化する。図10(a)は水平レートの補正波形を図10(b)の垂直レートの補正波形で変調することにより図10(c)の周期変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形が得られる。

【0104】

図10(c)はインナーピンクッション歪補正波形を概略的に示しており、正確には図10(a)の水平レートの補正波形を図10(b)の垂直レートの補正波形で振幅変調したものとなる。

【0105】

なお、垂直ブランキング期間においては、図10(b)の垂直レートの補正波形を一定値にしてもよい。また、図10(a)の水平レートの補正波形を画面の中心付近で一定値にしてもよい。

【0106】

画面上の縦線の上下端を基準として中央部を移動させることによりインナーピンクッション歪を補正する場合には、周期変化に基づく水平レートの補正波形は、図11(a)に示すように、中心電圧 V_c に対して図10(a)の場合と上下が逆の波形になる。また、垂直レートの補正波形は、図11(b)に示すように、中心部で最大となり、両端に近づくにつれて小さくなる波形となる。さらに、周期変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形は、図11(c)に示すように、中央部が膨らみ、両端に近づくにつれて収束する波形となる。

【0107】

図11(c)はインナーピンクッション歪補正波形を概略的に示しており、正確には図11(a)の水平レートの補正波形を図11(b)の垂直レートの補正波形で振幅変調したものとなる。

【0108】

なお、垂直ブランキング期間においては、図11(b)の垂直レートの補正波形を一定値にしてもよい。また、図11(a)の水平レートの補正波形を画面の中心付近で一定値にしてもよい。

【0109】

なお、図10(a)または図11(a)に示した周期変化に基づく水平レートの補正波形を用いる場合には、後述するように周期変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形を周波数変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形に変換する。

【 0 1 1 0 】

なお、上記の図 8 ～ 図 1 1 の例では、画面上の縦線の中央部を基準として上下部を移動させることによりインナーピンクッション歪を補正する場合および画面の上下端を基準として中央部を移動させることによりインナーピンクッション歪を補正する場合について説明しているが、画面上の縦線の任意の位置を基準として他の部分を移動させることによりインナーピンクッション歪を補正してもよい。その場合には、垂直レートの補正波形は、図 2 1 に示すように、画面上の基準とする部分に相当する時間において電圧が 0 となるように図 8、図 9、図 1 0 または図 1 1 の垂直レートの補正波形を垂直方向にシフトし、さらに電圧 0 となる部分を境界として上に折り返した形状となる。

【 0 1 1 1 】

図 1 2 は図 1 のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 の構成の第 1 の例を示すブロック図である。

【 0 1 1 2 】

図 1 2 のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 は、水平レート補正波形発生回路 4 1、垂直レート補正波形発生回路 4 2、乗算器 4 3 および直流成分補正パルス重畳回路 4 4 を含む。

【 0 1 1 3 】

水平レート補正波形発生回路 4 1 は、基準信号 C K S を基準としてデータ処理を開始し、書き込みクロック W C K に同期して、図 8 (a) に示した周波数変化に基づく水平レートの補正波形 V H D を発生する。ここで、書き込みクロック W C K のパルスがデータ処理の最小単位となる。この場合、水平レートの補正波形 V H D は、読み出し側 P L L 回路 3 の V C O 3 3 により発生される読み出しクロック R C K の周波数の変化に対応している。垂直レート補正波形発生回路 4 2 は、垂直基準信号 V D を基準としてデータ処理を開始し、基準信号 C K S および書き込みクロック W C K に同期して、図 8 (b) に示した垂直レートの補正波形 V V D を発生する。

【 0 1 1 4 】

乗算器 4 3 は、水平レート補正波形発生回路 4 1 により発生された水平レート

の補正波形VHDと垂直レート補正波形発生回路42により発生された垂直レートの補正波形VVDとを乗算し、図8(c)に示した周波数変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形VADを出力する。直流成分補正パルス重畳回路44は、乗算器43から出力されたインナーピンクッション歪補正波形VADに直流成分補正パルスを重畳し、インナーピンクッション歪補正電圧VAを出力する。この場合、画面上の縦線の中央部を基準として上下部の画素を移動させることによりインナーピンクッション歪が補正される。

【0115】

なお、水平レート補正波形発生回路41が図9(a)に示した周波数変化に基づく水平レートの補正波形を発生し、垂直レート補正波形発生回路42が図(b)に示した垂直レートの補正波形を発生し、乗算器43が図9(c)に示した周波数変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形を発生してもよい。

【0116】

この場合には、画面上の縦線の上下端を基準として中央部の画素を移動させることによりインナーピンクッション歪が補正される。

【0117】

本例では、水平レート補正波形発生回路41が第1の補正波形発生手段に相当し、垂直レート補正波形発生回路42が第2の補正波形発生手段に相当し、乗算器43が変調手段または乗算手段に相当し、直流成分補正パルス重畳回路44が補正パルス付加手段に相当する。

【0118】

なお、図12の例では、デジタル信号での処理について述べているが、回路ブロックの一部または全部をアナログ信号での処理で行うことも可能である。アナログ信号での処理の場合、書き込みクロックWCKは不要であり、水平レート補正波形発生回路41には基準信号CKSのみが入力され、垂直レート補正波形発生回路42には垂直基準信号VDのみが入力される。

【0119】

図13は図1のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路4の構成の第2の例を示すブロック図である。

【 0 1 2 0 】

図 1 3 のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 は、水平レート補正波形発生回路 4 1、垂直レート補正波形発生回路 4 2、可変利得型増幅器 4 6 および直流成分補正パルス重畳回路 4 4 を含む。

【 0 1 2 1 】

水平レート補正波形発生回路 4 1 は、基準信号 C K S を基準としてデータ処理を開始し、書き込みクロック W C K に同期して、図 8 (a) に示した周波数変化に基づく水平レートの補正波形 V H D を発生し、増幅器 4 6 の入力端子に与える。ここで、書き込みクロック W C K のパルスがデータ処理の最小単位となる。この場合、水平レートの補正波形 V H D は、読み出し側 P L L 回路 3 の V C O 3 3 により発生される読み出しクロック R C K の周波数の変化に対応している。垂直レート補正波形発生回路 4 2 は、垂直基準信号 V D を基準としてデータ処理を開始し、基準信号 C K S および書き込みクロック W C K に同期して、図 8 (b) に示した垂直レートの補正波形 V V D を発生し、増幅器 4 6 の利得制御端子に与える。それにより、増幅器 4 6 は、図 8 (c) に示した周波数変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形 V A D を出力する。

【 0 1 2 2 】

直流成分補正パルス重畳回路 4 4 は、乗算器 4 3 から出力されたインナーピンクッション歪補正波形 V A D に直流成分補正パルスを重畳し、インナーピンクッション歪補正電圧 V A を出力する。この場合、画面上の縦線の中央部を基準として上下部の画素を移動させることによりインナーピンクッション歪が補正される。

【 0 1 2 3 】

なお、水平レート補正波形発生回路 4 1 が図 9 (a) に示した周波数変化に基づく水平レートの補正波形を発生し、垂直レート補正波形発生回路 4 2 が図 9 (b) に示した垂直レートの補正波形を発生し、増幅器 4 6 が図 9 (c) に示した周波数変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形を発生してもよい。

【 0 1 2 4 】

この場合、画面上の縦線の上下端を基準として中央部の画素を移動させること

によりインナーピンクッション歪が補正される。

【 0 1 2 5 】

本例では、水平レート補正波形発生回路 4 1 が第 1 の補正波形発生手段に相当し、垂直レート補正波形発生回路 4 2 が第 2 の補正波形発生手段に相当し、増幅器 4 6 が変調手段または増幅手段に相当し、直流成分補正パルス重畳回路 4 4 が補正パルス付加手段に相当する。

【 0 1 2 6 】

なお、図 1 3 の例では、デジタル信号での処理について述べているが、回路ブロックの一部または全部をアナログ信号での処理で行うことも可能である。アナログ信号での処理の場合、書き込みクロック WCK は不要であり、水平レート補正波形発生回路 4 1 には基準信号 CKS のみが入力され、垂直レート補正波形発生回路 4 2 には垂直基準信号 VD のみが入力される。

【 0 1 2 7 】

図 1 4 は図 1 のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 の構成の第 3 の例を示すブロック図である。

【 0 1 2 8 】

図 1 4 のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 は、水平レート補正波形発生回路 4 7、垂直レート補正波形発生回路 4 8、乗算器 4 9、周期一周波数変換回路 5 0 および直流成分補正パルス重畳回路 5 1 を含む。

【 0 1 2 9 】

水平レート補正波形発生回路 4 7 は、基準信号 CKS を基準としてデータ処理を開始し、書き込みクロック WCK に同期して、図 1 0 (a) に示した周期変化に基づく水平レートの補正波形 VHT を発生する。ここで、書き込みクロック WCK のパルスがデータ処理の最小単位となる。水平レートの補正波形 VHT は、読み出し側 PLL 回路 3 の VCO 3 3 により発生される読み出しクロック RCK の周期の変化に対応している。垂直レート補正波形発生回路 4 8 は、垂直基準信号 VD を基準としてデータ処理を開始し、基準信号 CKS および書き込みクロック WCK に同期して、図 1 0 (b) に示した垂直レートの補正波形 VVD を発生する。

【 0 1 3 0 】

乗算器 4 9 は、水平レート補正波形発生回路 4 7 により発生された水平レートの補正波形 V H T と垂直レート補正波形発生回路 4 8 により発生された垂直レートの補正波形 V V D とを乗算することにより、図 1 0 (c) に示した周期変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形 V A T を出力する。

【 0 1 3 1 】

周期一周波数変換回路 5 0 は、周期変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形 V A T を周波数変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形 V A F に変換する。直流成分補正パルス重畳回路 5 1 は、周期一周波数変換回路 5 0 により得られた周波数変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形 V A F に直流成分補正パルスを重畳し、インナーピンクッション歪補正電圧 V A を出力する。この場合、画面上の縦線の中央部を基準として上下部の画素を移動させることによりインナーピンクッション歪が補正される。

【 0 1 3 2 】

なお、水平レート補正波形発生回路 4 7 が図 1 1 (a) に示した周期変化に基づく水平レートの補正波形を発生し、垂直レート補正波形発生回路 4 8 が図 1 1 (b) に示した垂直レートの補正波形を発生し、乗算器 4 9 が図 1 1 (c) に示した周期変化に基づくインナーピンクッション歪補正波形を発生してもよい。

【 0 1 3 3 】

この場合、画面上の縦線の上下端を基準として中央部の画素を移動させることによりインナーピンクッション歪が補正される。

【 0 1 3 4 】

本例では、水平レート補正波形発生回路 4 7 が第 1 の補正波形発生手段に相当し、垂直レート補正波形発生回路 4 8 が第 2 の補正波形発生手段に相当し、乗算器 4 9 が変調手段および乗算手段に相当し、直流成分補正パルス重畳回路 5 1 が補正パルス付加手段に相当する。

【 0 1 3 5 】

なお、図 1 4 では、デジタル信号での処理について述べているが、回路ブロックの一部または全部をアナログ信号での処理で行うことも可能である。アナログ

信号での処理の場合、書き込みクロックWCKは不要であり、水平レート補正波形発生回路47には基準信号CKSのみが入力され、垂直レート補正波形発生回路48には垂直基準信号VDのみが入力される。また、図14の例において、乗算器49の代わりに、図13の例のように、増幅器を用いてもよい。

【0136】

図14のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路4において、水平レート補正波形発生回路47により発生される周期変化に基づく水平レートの補正波形VHTは、読み出し側PLL回路3のVCO33により発生される読み出しクロックRCKの周期の変化に対応しており、周期は画素の移動量に比例する。そのため、水平レートの補正波形VHTを垂直レートの補正波形VVDで変調することにより各水平走査線におけるインナーピンクッション歪補正電圧VAを得た場合には、すべての水平走査線においてインナーピンクッション歪量とインナーピンクッション歪補正電圧VAによる補正量とが等しくなり、インナーピンクッション歪を画面の全体にわたって正確に補正することができる。

【0137】

これに対して、図12および図13の水平レート補正波形発生回路41により発生される周波数変化に基づく水平レートの補正波形VHDは、読み出し側PLL回路3のVCO33により発生される読み出しクロックRCKの周波数に対応し、周波数は画素の移動量に反比例する。そのため、水平レートの補正波形VHDを垂直レートの補正波形VVDで変調することにより各水平走査線におけるインナーピンクッション歪補正電圧VAを得た場合には、水平走査線によってはインナーピンクッション歪量とインナーピンクッション歪補正電圧VAによる補正量との間に僅かに誤差が発生する。

【0138】

したがって、図14のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路4を用いた場合、より高画質化が可能となる。一方、図12および図13のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路4を用いた場合には、回路規模の低減化および低コスト化を図ることができる。

【0139】

上記の水平レート補正波形発生回路 4 1, 4 7 および垂直レート補正波形発生回路 4 2, 4 8 は、メモリおよび D/A 変換器により構成することができ、あるいは波形発生関数を用いた波形発生回路および D/A 変換器により構成することもできる。波形発生回路は、論理回路等を用いたハードウェアまたはマイクロコンピュータ等を用いたソフトウェアにより実現することができる。また、これらの構成を組み合わせることにより水平レート補正波形発生回路 4 1, 4 7 または垂直レート補正波形発生回路 4 2, 4 8 を実現することもできる。

【 0 1 4 0 】

インナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 をデジタル処理により実現する場合、水平レート補正波形発生回路 4 1, 4 7 および垂直レート補正波形発生回路 4 2, 4 8 は、メモリにより構成することができ、あるいは波形発生関数を用いた波形発生回路により構成することもできる。この場合にも、波形発生回路は、論理回路等を用いたハードウェアまたはマイクロコンピュータ等を用いたソフトウェアにより実現することができる。また、これらの構成を組み合わせることにより水平レート補正波形発生回路 4 1, 4 7 または垂直レート補正波形発生回路 4 2, 4 8 を実現することもできる。

【 0 1 4 1 】

図 1 5 は画面の上下部の変曲点の補正の一例を示す図であり、(a) は CRT の画面上でインナーピンクッション歪を有する縦線を示し、(b) は (a) のインナーピンクッション歪を補正するための垂直レートの補正波形を示す。

【 0 1 4 2 】

図 1 5 (a) に示すように、インナーピンクッション歪を有する縦線は、上下部に変曲点 c 1, c 2 を有し、変曲点 c 1, c 2 を境にして歪の変化量が異なる。この変曲点 c 1, c 2 は、左右糸巻き歪補正等の歪補正により画面の両端の縦線を直線にすることにより生じる。

【 0 1 4 3 】

インナーピンクッション歪補正は、水平レートの補正波形を垂直レートの補正波形で振幅変調することにより行うため、図 1 5 (b) に示すように、上記の変曲点 c 1, c 2 に対応して垂直レートの補正波形の傾きを最初の部分 v 1 と最後

の部分 v_2 とで緩くする必要がある。図 15 の場合には、傾きを緩くする場合を示しているが、変曲点によっては、傾きを強くする場合もあるため、傾きは可変とする。

【0144】

垂直レートの補正波形の傾きを可変にするためには、垂直レート補正波形発生回路 42, 48 を次のように構成する。

【0145】

上記の垂直レート補正波形発生回路 42, 48 は、メモリにより構成することができる。この場合、メモリに記憶された垂直レートの補正波形のデータのうち傾きを変化させる部分のデータを書き換える。

【0146】

また、上記の垂直レート補正波形発生回路 42, 48 を波形発生関数を用いた波形発生回路により構成することもできる。波形発生回路をハードウェアにより実現する場合には、可変できるように設計された関数パラメータを切り換える。波形発生回路をソフトウェアにより実現する場合には、ソフトウェアにより波形発生関数のパラメータを切り換える。ソフトウェアにより波形発生関数自体を切り換えてもよい。

【0147】

図 16 は垂直レート補正波形発生回路の構成の一例を示すブロック図である。図 16 の垂直レート補正波形発生回路は、三角波発生部 71、LOG 変換テーブル 72、乗算器 73 および逆 LOG 変換テーブル 74 により構成される。

【0148】

三角波発生部 71 により発生される直線を Y とし、直線 Y を LOG 変換テーブル 72 に与えると、LOG 変換テーブル 72 の出力は $\text{LOG}(Y)$ となる。

【0149】

乗算器 73 により LOG 変換テーブル 72 の出力 $\text{LOG}(Y)$ に b を乗算すると、乗算器 73 の出力は $b \text{LOG}(Y)$ となる。ここで、 b は係数である。

【0150】

乗算器 73 の出力 $b \text{LOG}(Y)$ を逆 LOG 変換テーブル 74 に与えると、逆

LOG変換テーブル74の出力は次式のようなになる。「^」はべき乗を表す。

【0151】

$$10^{(b \text{ LOG } (Y))} = 10^{[\text{LOG } (Y^b)]} = Y^b$$

よって、直線Yをb乗したパラボラ波形 Y^b を作成できる。このパラボラ波形が垂直レートの補正波形となる。

【0152】

図17(a)は図16の三角波発生部71により発生される波形の一例を示す図であり、図17(b)は図16の逆LOG変換テーブル74により出力される波形の一例を示す図である。

【0153】

図17(a)に示すように、直線Yの傾き a_1 , a_2 , a_3 , a_4 およびその期間を可変にすることにより、図17(b)に示すパラボラ波形 Y^b の形状を変更することができる。また、bを可変にすることにより、パラボラ波形 Y^b の次数を変更することができる。特に、傾き a_1 , a_4 を可変にすることにより、図15(b)の垂直レートの補正波形を得ることができる。

【0154】

なお、図17の例では、垂直レートの補正波形を4分割しているが、これに限定されず、他の任意の数に分割することができる。

【0155】

図18は図1の読み出し側PLL回路3および容量結合方式回路5の構成の一例を示す回路図である。

【0156】

図18に示すように、読み出し側PLL回路3のループフィルタ32は、抵抗321, 322およびコンデンサ323, 324, 325により構成される。図18では、ループフィルタをLag-leadフィルタとしているが、Lagフィルタやアクティブフィルタ等の他のフィルタとしてもよい。ループフィルタ32は、位相比較器31の出力電圧を平滑化し、平滑化された電圧をノードN1を介してVCO33に与える。

【0157】

容量結合方式回路 5 は、エミッタフォロアトランジスタ 6 1、抵抗 6 2 およびコンデンサ 6 3 により構成される。トランジスタ 6 1 のベースには図 1 のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 により発生されるインナーピンクッション歪補正電圧 V_A が与えられ、コレクタには電源電圧 V_{cc} が与えられ、エミッタは抵抗 6 2 を介して接地されるとともにコンデンサ 6 3 を介してループフィルタ 3 2 のノード N_1 に接続される。

【0 1 5 8】

インナーピンクッション歪補正電圧 V_A に応答してトランジスタ 6 1 のエミッタ電圧が変化し、コンデンサ 6 3 を介してノード N_1 に与えられる。それにより、インナーピンクッション歪補正電圧 V_A が位相比較器 3 1 の出力電圧に重畳される。

【0 1 5 9】

図 1 8 の容量結合方式回路 5 は、少ない数の部品で構成されるので、低コスト化が図られる。

【0 1 6 0】

図 1 9 は本発明の第 2 の実施の形態における画像歪補正回路の構成を示すブロック図である。

【0 1 6 1】

図 1 9 の画像歪補正装置が図 1 の画像歪補正装置と異なるのは、図 1 の容量結合方式回路 5 の代わりに加算結合方式回路 6 が設けられている点である。ループフィルタ 3 2 の出力電圧は加算結合方式回路 6 に与えられ、加算結合方式回路 6 の出力電圧が制御電圧 V_C として VCO 3 3 に与えられる。本実施の形態では、加算結合方式回路 6 が歪補正波形重畳手段に相当する。

【0 1 6 2】

図 2 0 は図 1 9 の読み出し側 PLL 回路 3 および加算結合方式回路 6 の構成の一例を示す回路図である。

【0 1 6 3】

図 2 0 において、加算結合方式回路 6 は、反転加算器 6 4、反転増幅器 6 5 および非反転増幅器(ボルテージフォロア) 6 6 を含む。読み出し側 PLL 回路 3 の

ループフィルタ 3 2 の構成は、図 1 9 に示した構成と同様である。また、L a g フィルタやアクティブフィルタ等の他のフィルタとしてもよい。

【0 1 6 4】

反転加算器 6 4 の一方の入力端子には、図 2 0 のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路 4 により発生されたインナーピンクッション歪補正電圧 V A が与えられる。ループフィルタ 3 2 のノード N 1 の出力電圧は非反転増幅器 6 6 を介して反転加算器 6 4 の他方の入力端子に与えられる。反転加算器 6 4 の出力端子の出力電圧は反転増幅器 6 5 を介して V C O 3 3 に制御電圧 V C として与えられる。

【0 1 6 5】

反転加算器 6 4 によりインナーピンクッション歪補正電圧 V A およびループフィルタ 3 2 の出力電圧が加算して反転され、反転増幅器 6 5 により反転され、V C O 3 3 に与えられる。

【0 1 6 6】

図 2 0 の加算結合方式回路 6 においては、反転加算器 6 4 の他方の入力端子とループフィルタ 3 2 の出力ノード N 1 との間に非反転増幅器 6 6 が接続されているので、インナーピンクッション歪補正電圧 V A がループフィルタ 3 2 の影響により歪むことが防止される。

【0 1 6 7】

上記実施の形態では、本発明をインナーピンクッション歪を補正する場合に適用しているが、本発明は水平リニアリティ（直線性）補正を行う場合にも適用可能である。

【0 1 6 8】

【発明の効果】

本発明によれば、歪補正波形に基づいて読み出しクロックの周波数が制御されることにより、記憶手段からの映像信号の読み出し周期が変化する。それにより、映像信号に基づいて画面上に表示される画素の位置が移動し、画像の歪が補正される。この場合、水平走査方向における画像の両端および中心で画素の移動量が 0 になるように歪補正波形が設定されるので、画像の両端の位置および中心の

位置がずれない。

【 0 1 6 9 】

このように、偏向系における偏向電流を変化させることなく、読み出しクロックを歪補正波形を用いて変化させることにより画像の歪を補正することが可能となるので、消費電力が増大しない。また、偏向系を改良することなく、歪補正波形発生手段および読み出しクロック制御手段を設けることにより画像の歪を補正することが可能となるので、回路構成が複雑化せず、低コスト化が図られる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明の第 1 の実施の形態における画像歪補正装置の構成を示すブロック図

【図 2】

インナーピンクッション歪を説明するための模式図

【図 3】

画面上の画素の移動によるインナーピンクッション歪補正の一例を示す図

【図 4】

画面の水平方向での画素の移動量と画面の垂直方向の位置との関係を示す図

【図 5】

図 1 の読み出し側 PLL 回路の VCO の周波数－電圧特性の一例を示す図

【図 6】

画面の中央部を基準とするインナーピンクッション歪補正に用いる周波数変化に基づく水平レートの補正波形を示す波形図、水平レートの補正波形による画素の移動量を示す波形図およびインナーピンクッション歪量を示す図

【図 7】

直流成分補正パルスの一例を説明するための波形図

【図 8】

画面の中央部を基準とするインナーピンクッション歪補正に用いる周波数変化に基づく水平レートの補正波形、垂直レートの補正波形およびインナーピンクッション歪補正電圧の一例を示す波形図

【図 9】

画面の上下端を基準とするインナーピンクッション歪補正に用いる周波数変化に基づく水平レートの補正波形、垂直レートの補正波形およびインナーピンクッション歪補正電圧の一例を示す波形図

【図 1 0】

画面の中央部を基準とするインナーピンクッション歪補正に用いる周期変化に基づく水平レートの補正波形、垂直レートの補正波形およびインナーピンクッション歪補正電圧の一例を示す波形図

【図 1 1】

画面の上下端を基準とするインナーピンクッション歪補正に用いる周期変化に基づく水平レートの補正波形、垂直レートの補正波形およびインナーピンクッション歪補正電圧の一例を示す波形図

【図 1 2】

図 1 のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路の構成の第 1 の例を示すブロック図

【図 1 3】

図 1 のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路の構成の第 2 の例を示すブロック図

【図 1 4】

図 1 のインナーピンクッション歪補正電圧発生回路の構成の第 3 の例を示すブロック図

【図 1 5】

画面の上下部の変曲点の補正の一例を示す図

【図 1 6】

垂直レート補正波形発生回路の構成の一例を示すブロック図

【図 1 7】

図 1 6 の三角波発生部により発生される波形および図 1 6 の逆 LOG 変換テーブルにより出力される波形の一例を示す図

【図 1 8】

図 1 の読み出し側 PLL 回路および容量結合方式回路の構成の一例を示す回路

図

【図 1 9】

本発明の第 2 の実施の形態における画像歪補正装置の構成を示すブロック図

【図 2 0】

図 1 9 の読み出し側 P L L 回路および加算結合方式回路の構成の一例を示す回路図

【図 2 1】

画面上の縦線の中央部と上下端との間の位置を基準とするインナーピンクッション歪補正に用いる垂直レートの補正波形の一例を示す波形図

【符号の説明】

- 1 ラインメモリ
- 2 書き込み側 P L L 回路
- 3 読み出し側 P L L 回路
- 4 インナーピンクッション歪補正電圧発生回路
- 5 容量結合方式回路
- 6 加算結合方式回路
- 2 1, 3 1 位相比較器
- 2 2, 3 2 ループフィルタ
- 2 3, 3 3 V C O
- 2 4, 3 4 分周器
- 4 1, 4 7 水平レート補正波形発生回路
- 4 2, 4 8 垂直レート補正波形発生回路
- 4 3, 4 9 乗算器
- 4 4, 5 1 直流成分補正パルス重畳回路
- 4 6 増幅器
- 6 1 トランジスタ
- 6 2, 3 2 1, 3 2 2 抵抗
- 6 3, 3 2 3, 3 2 4, 3 2 5 コンデンサ
- 6 4 反転加算器

65 反転増幅器

66 非反転増幅器

V D I, V D O 映像信号

W C K 書き込みクロック

R C K 読み出しクロック

V A インナーピンクッション歪補正電圧

V C 制御電圧

C K S 基準信号

H D 水平同期信号

V H D, V H T 水平レートの補正波形

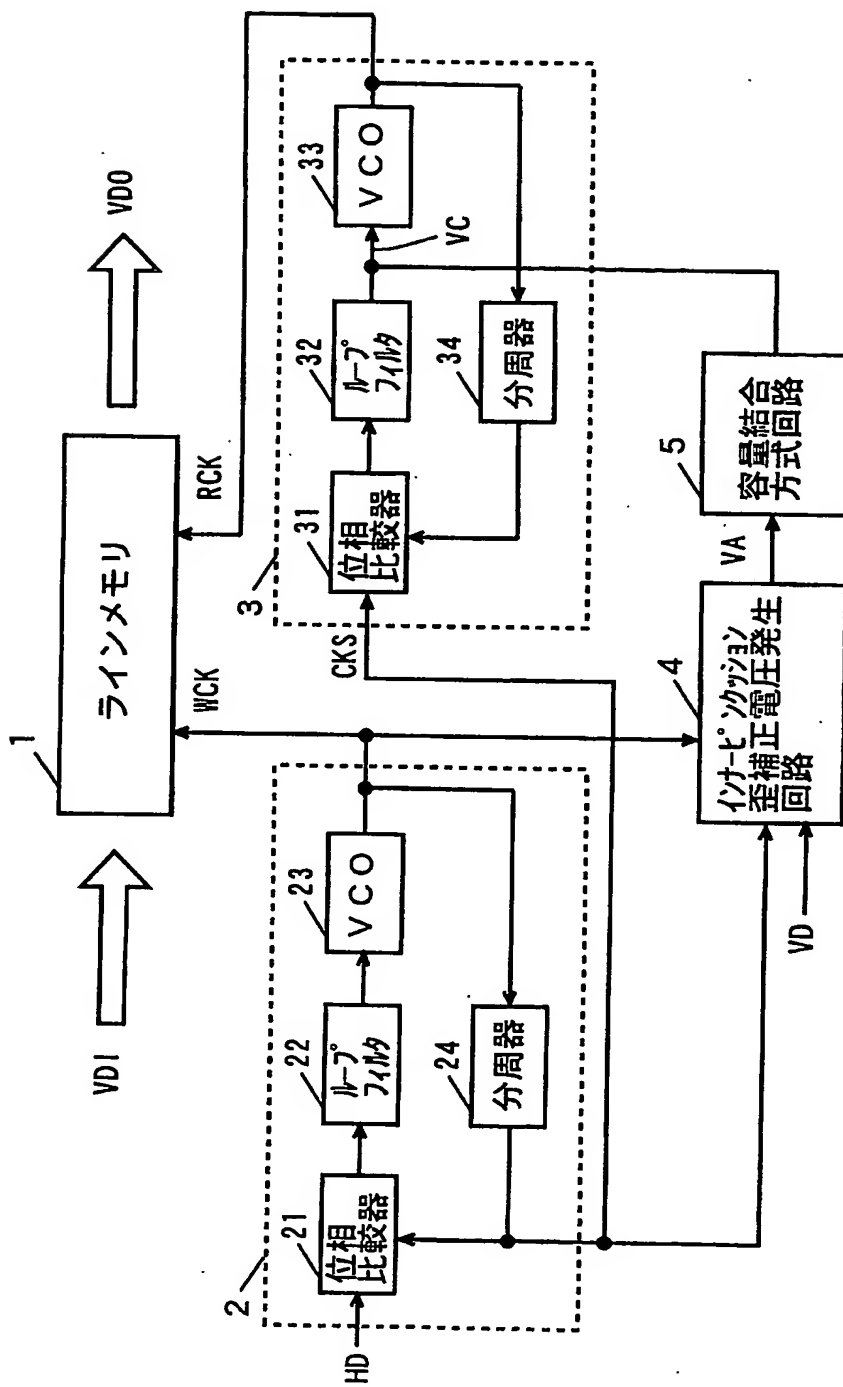
V V D, V V T 垂直レートの補正波形

V A D, V A T, V A F インナーピンクッション歪補正波形

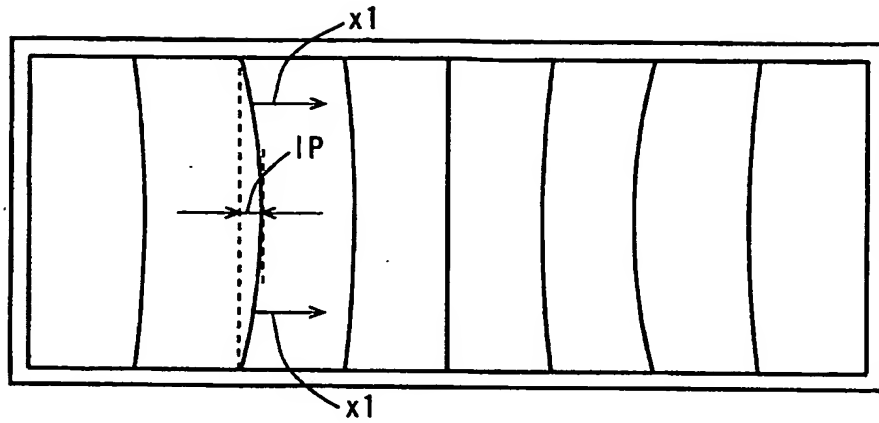
【書類名】

図面

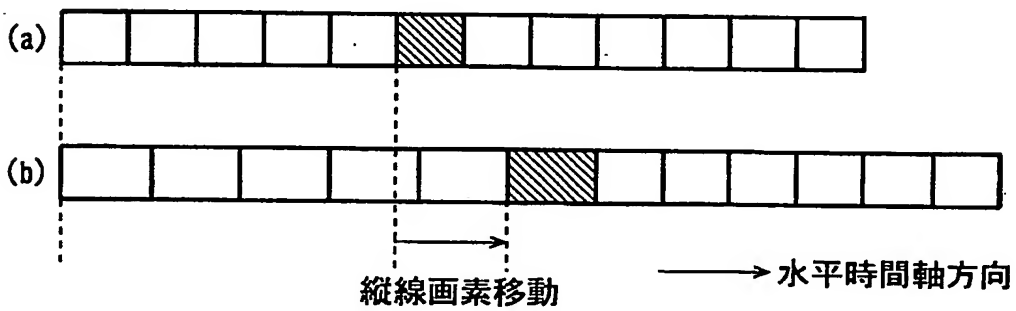
【図1】



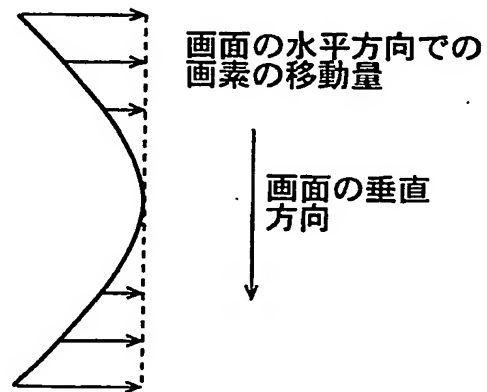
【図 2】



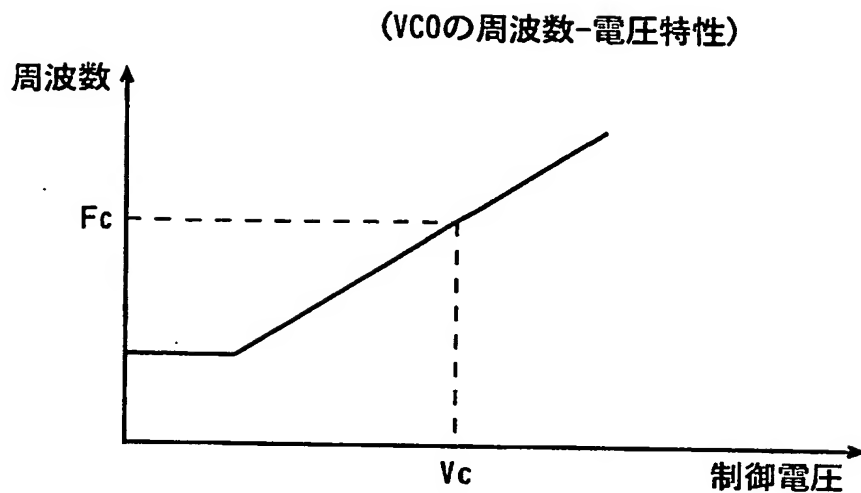
【図 3】



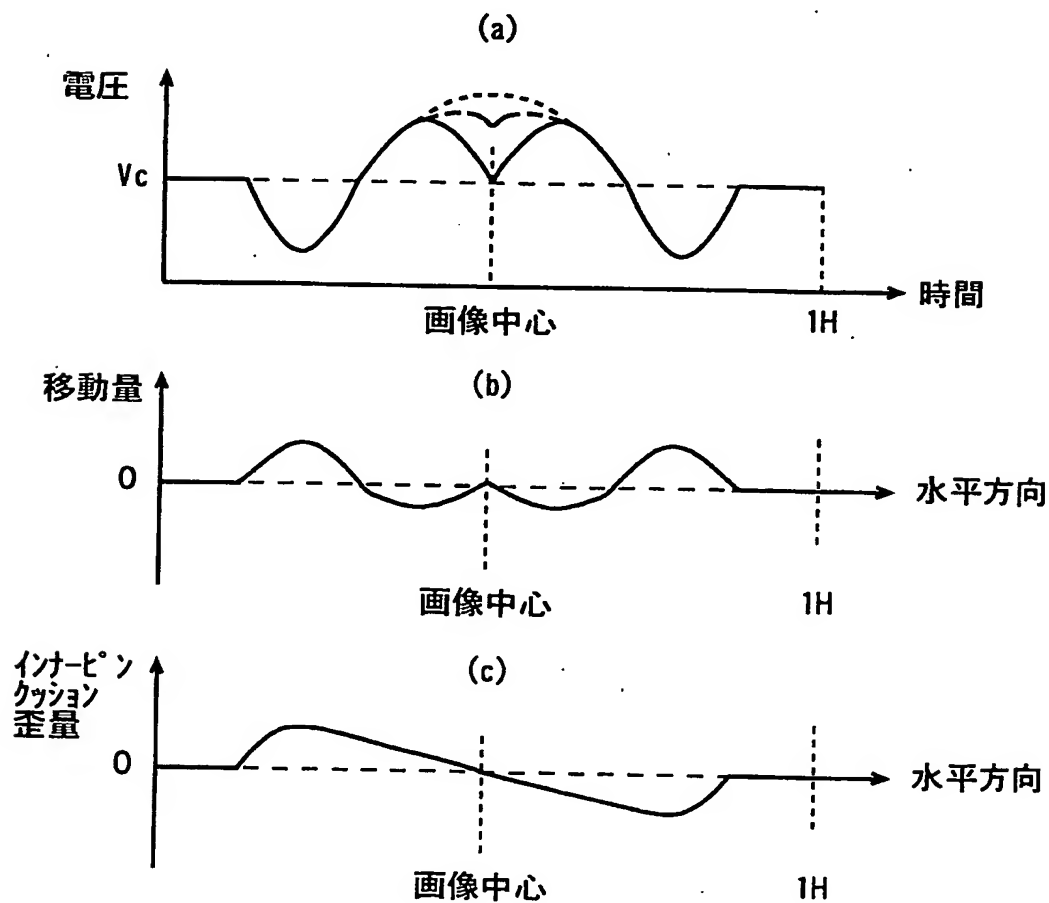
【図 4】



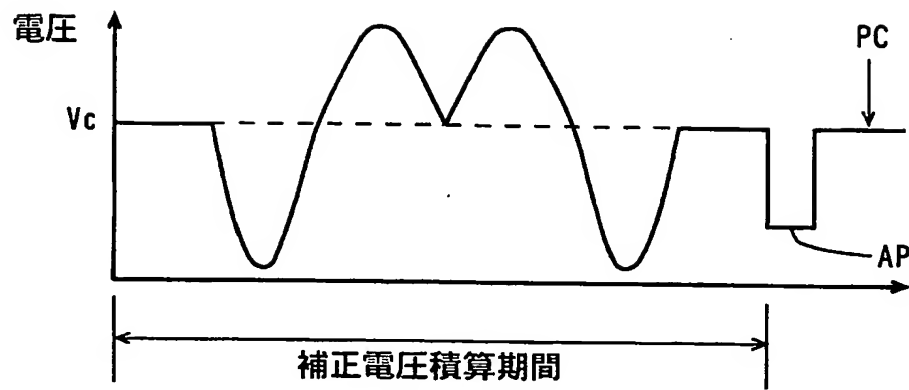
【図5】



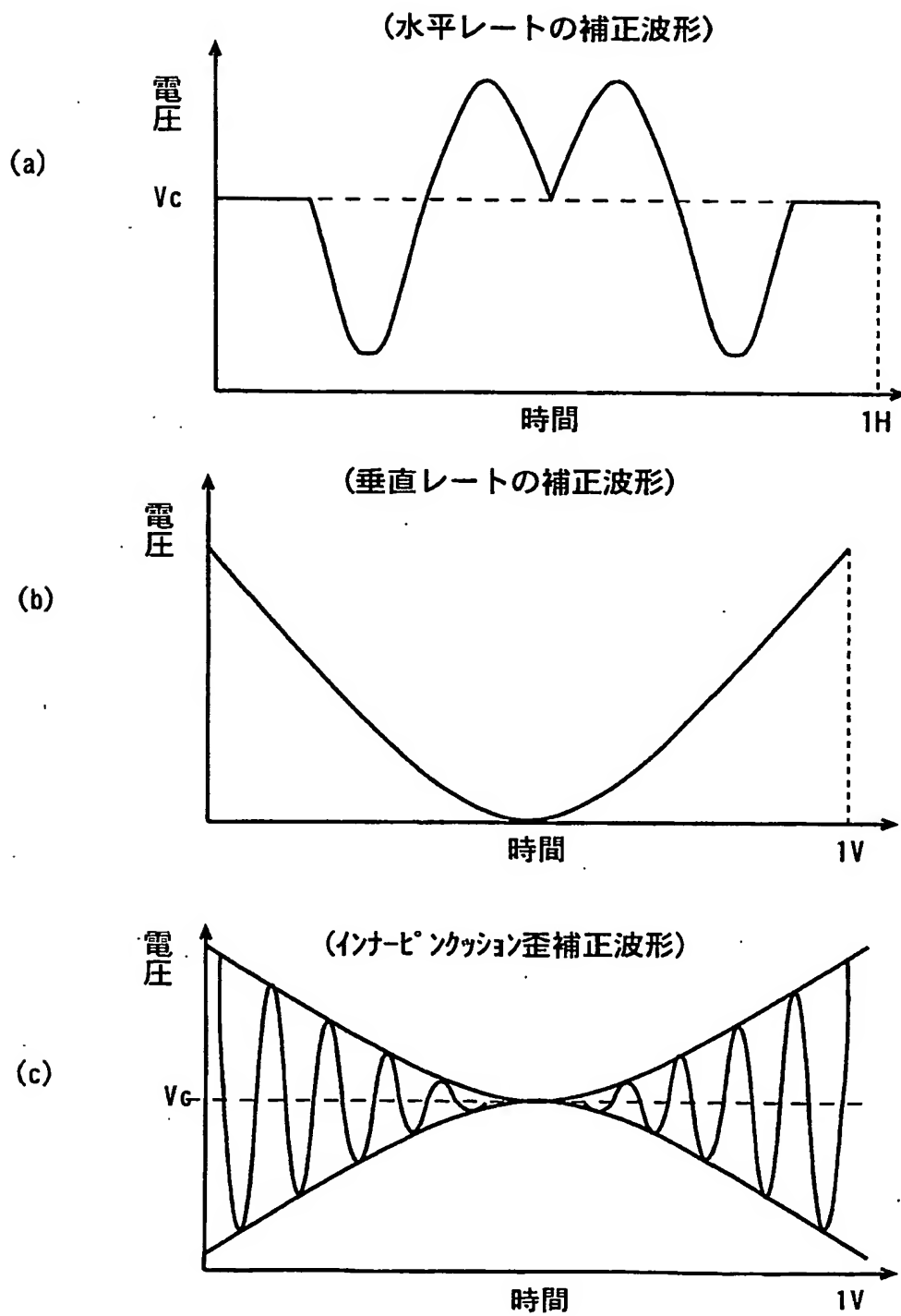
【図6】



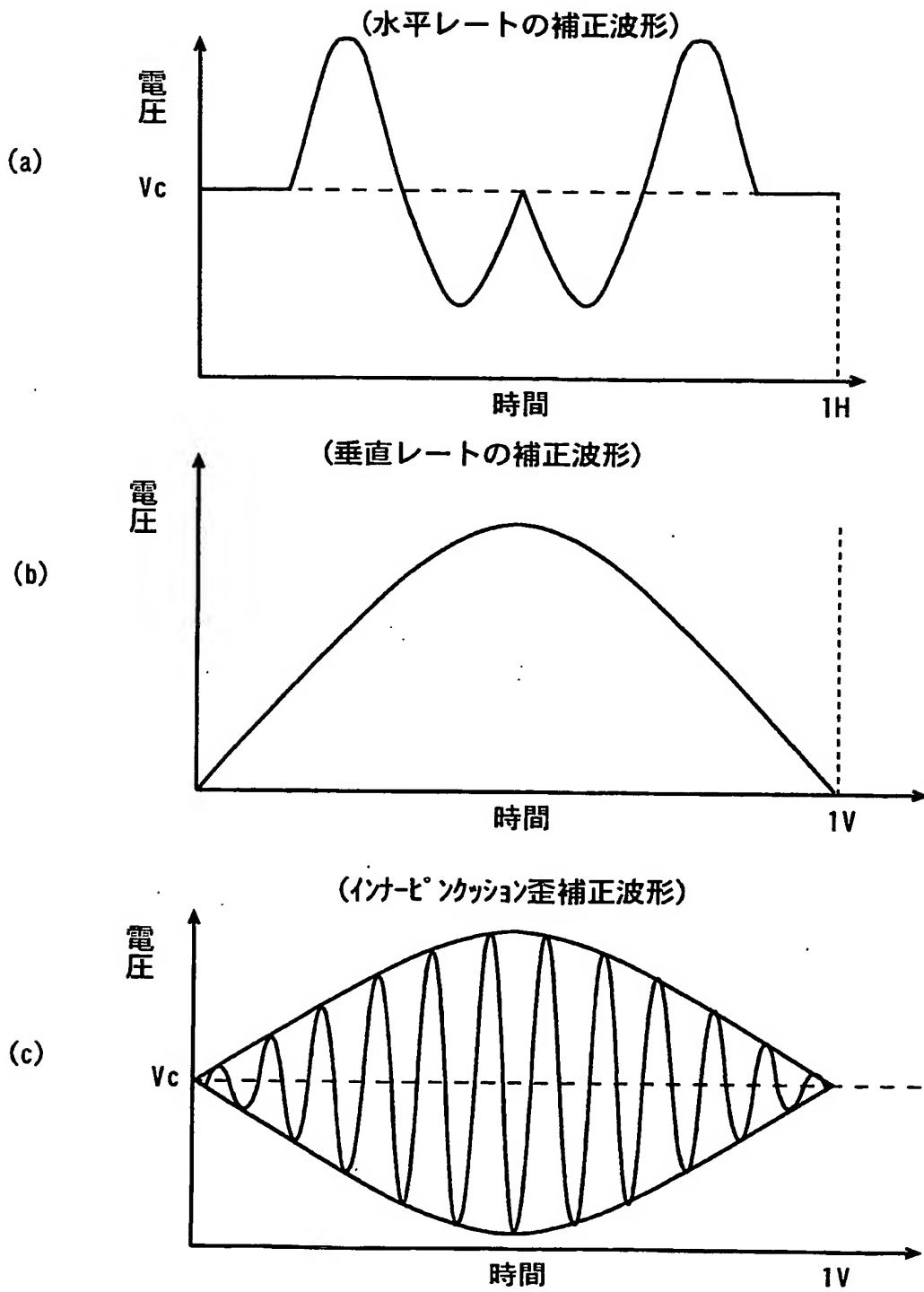
【図 7】



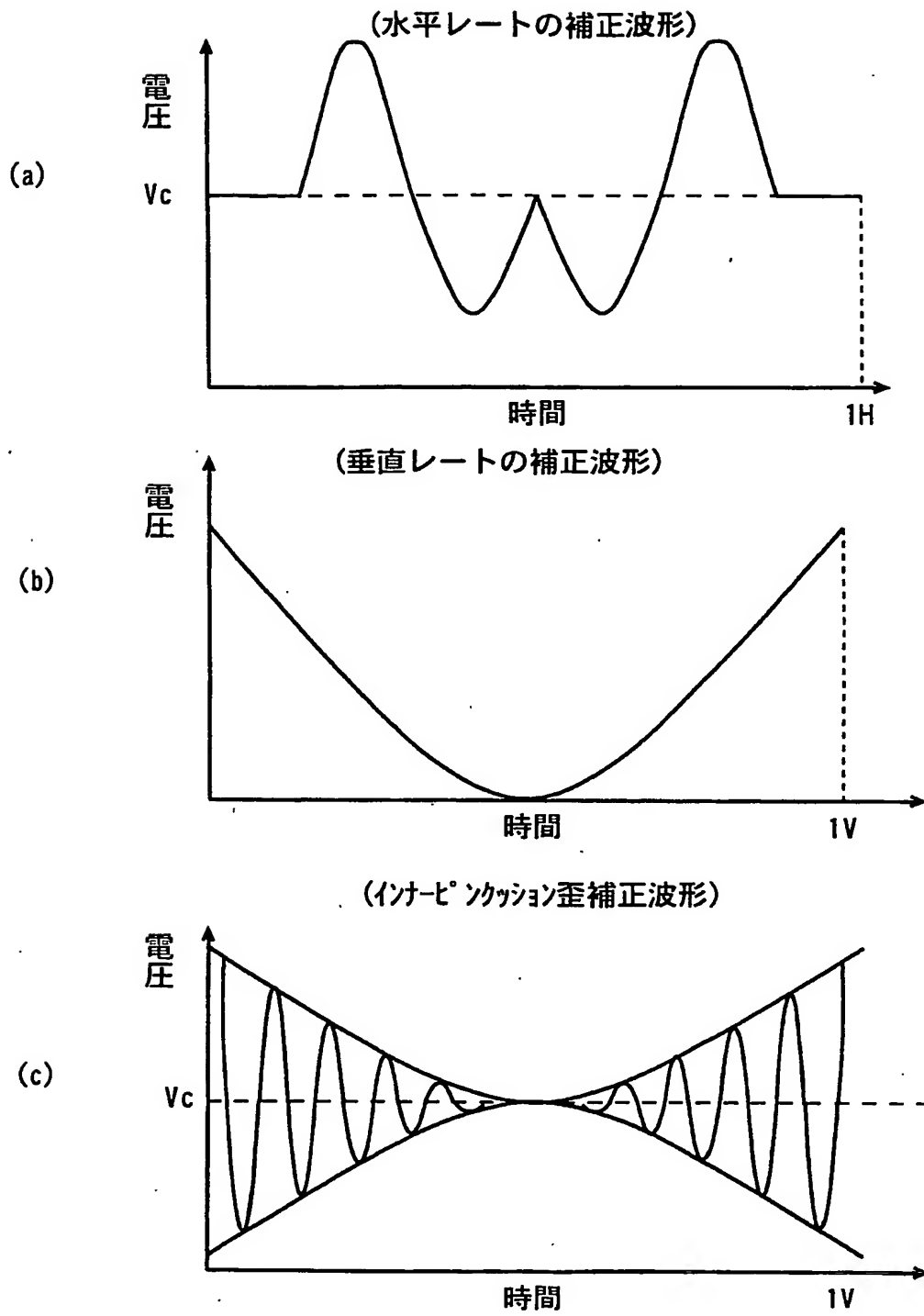
【図 8】



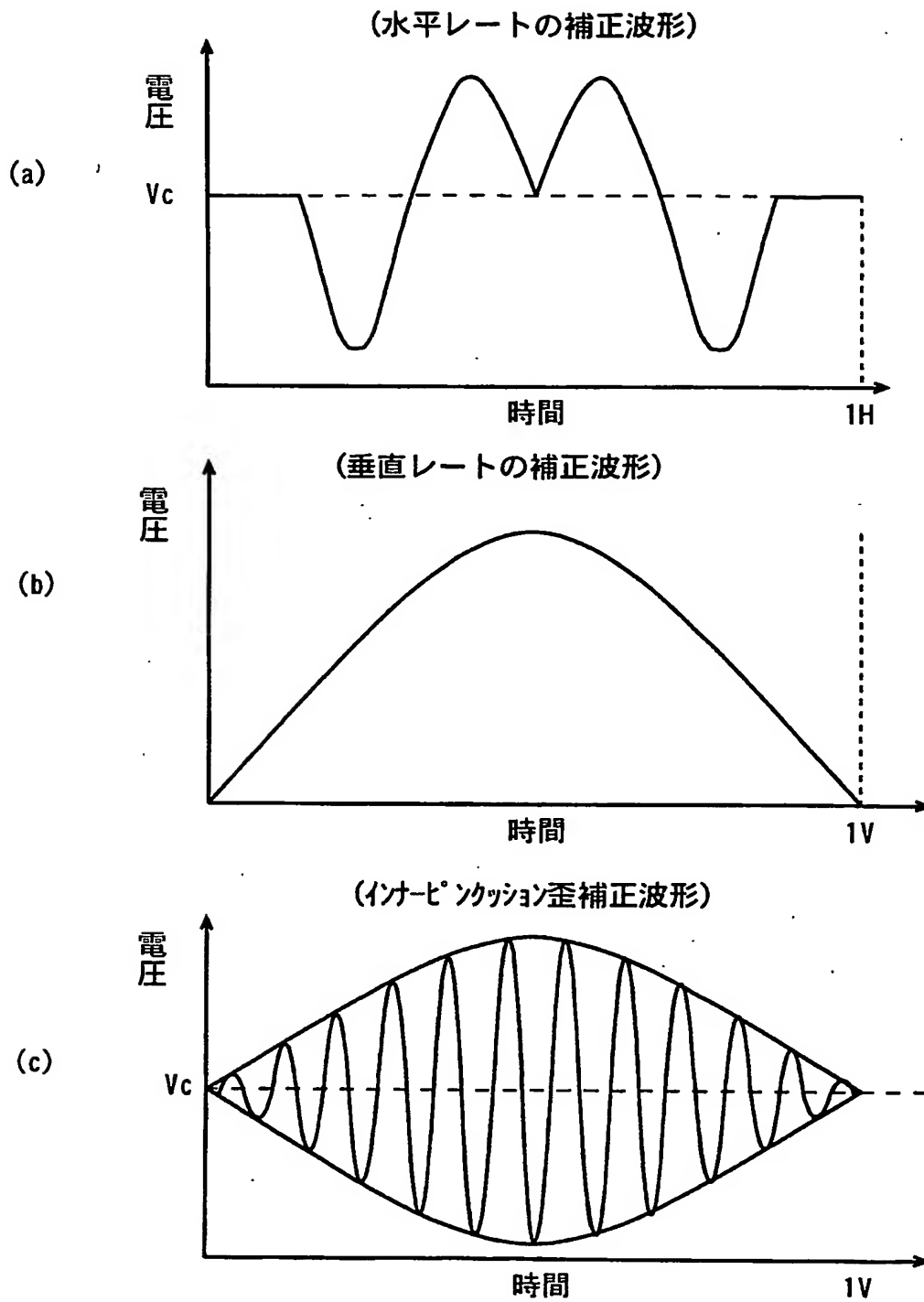
【図9】



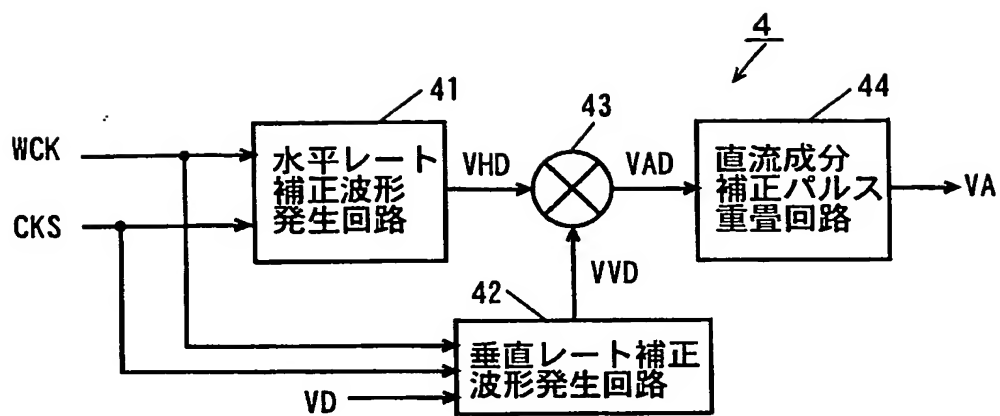
【図 10】



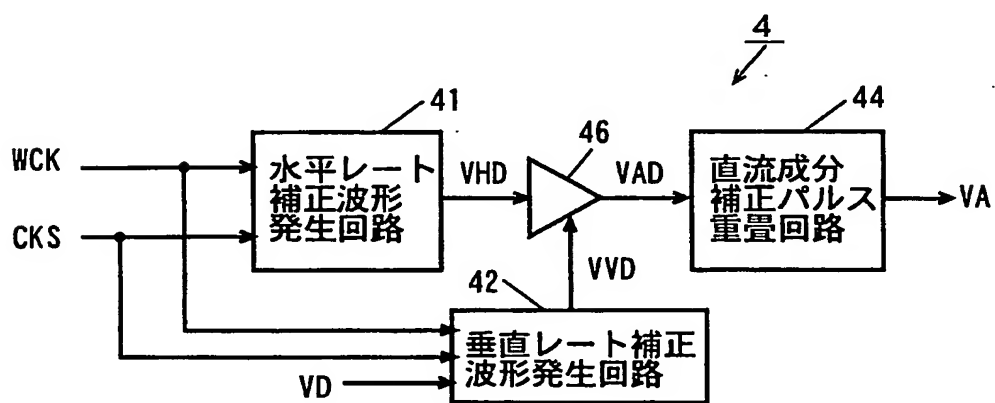
【図 11】



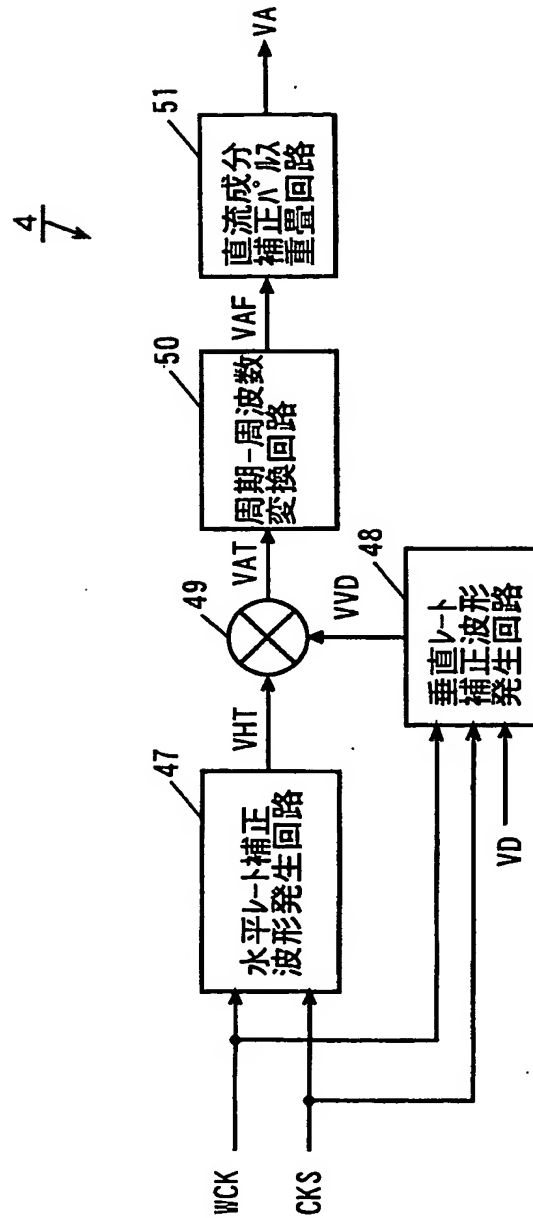
【図 12】



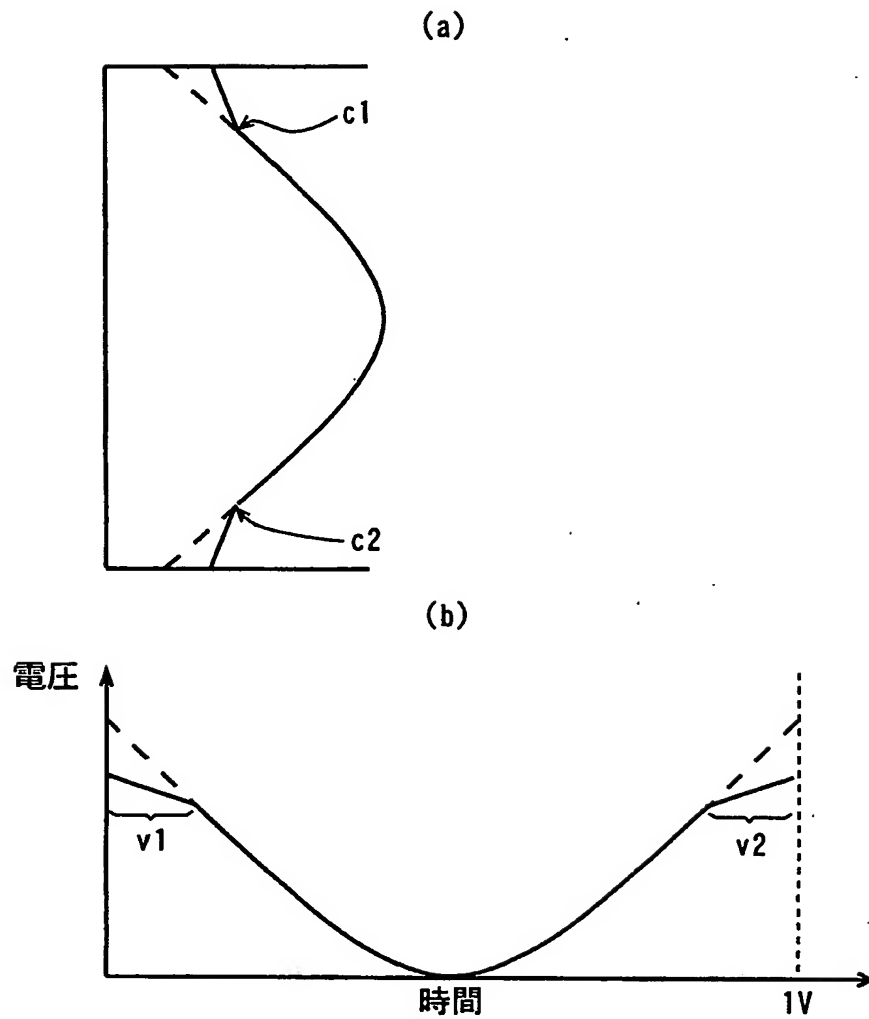
【図 13】



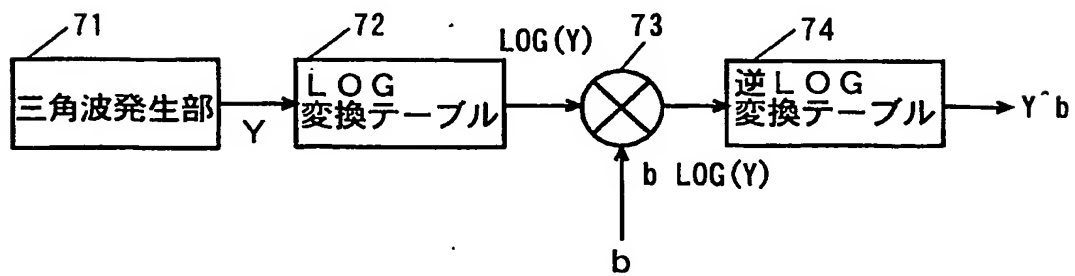
【図 14】



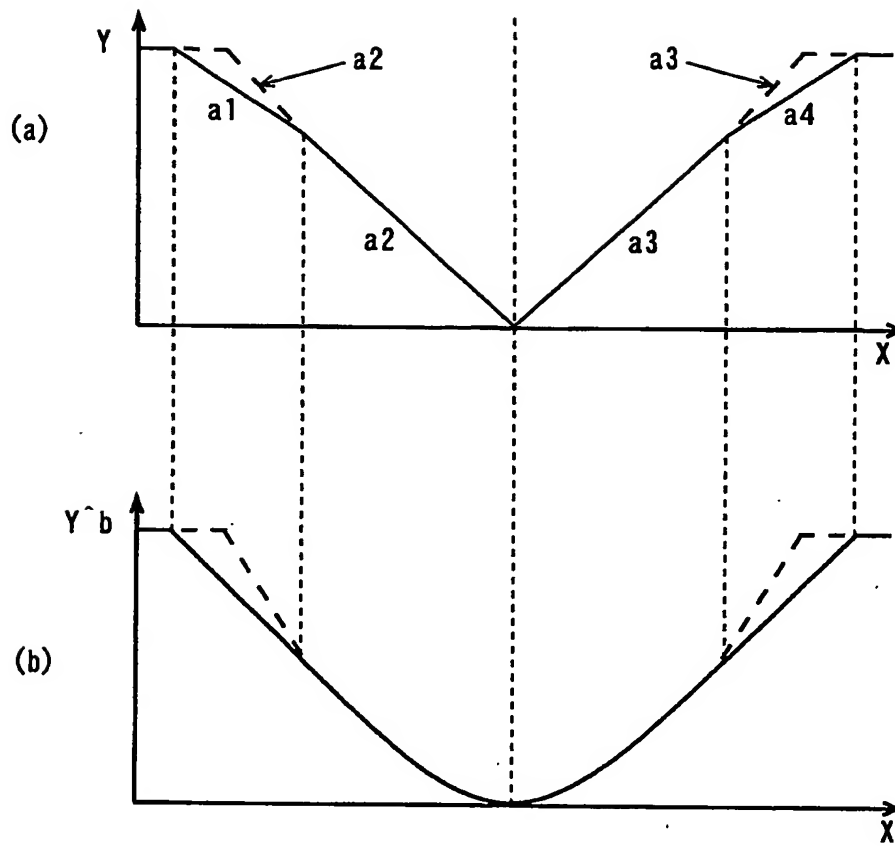
【図 15】



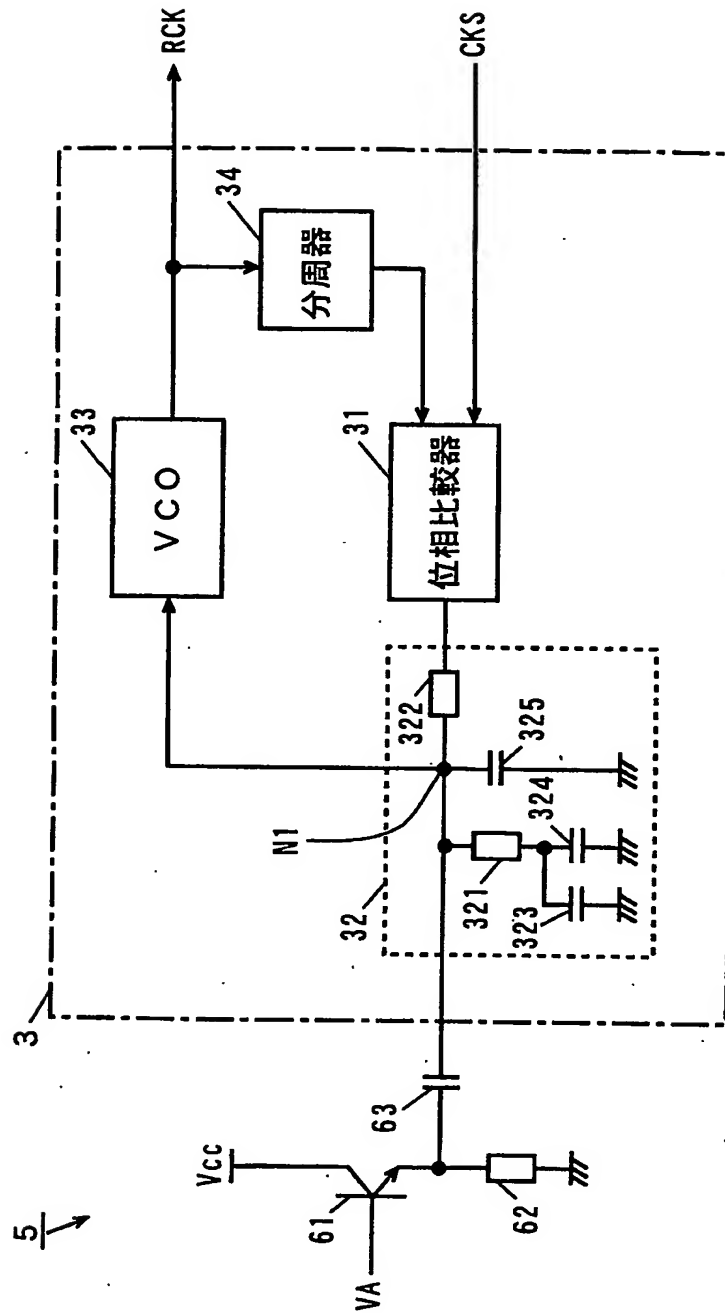
【図 16】



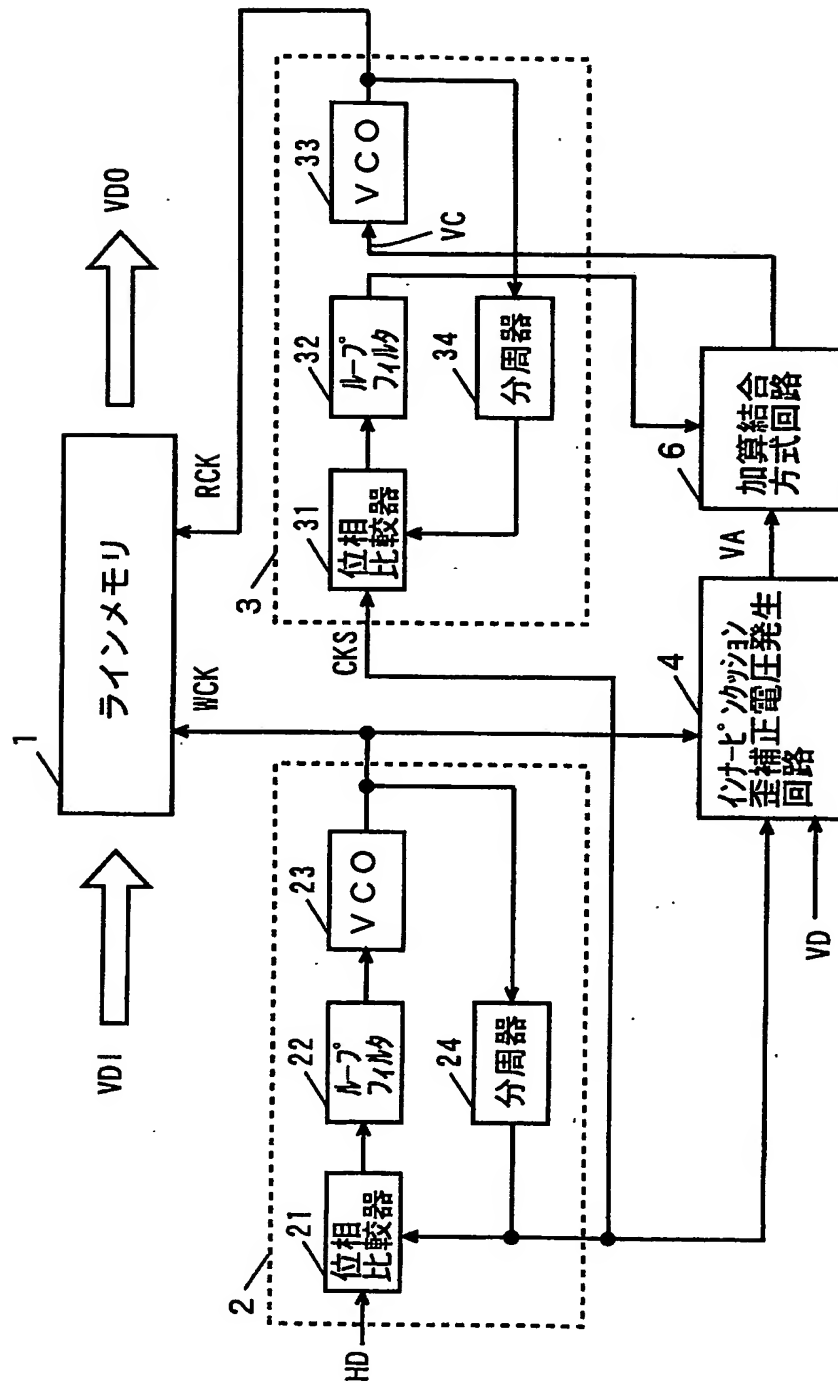
【図 1 7】



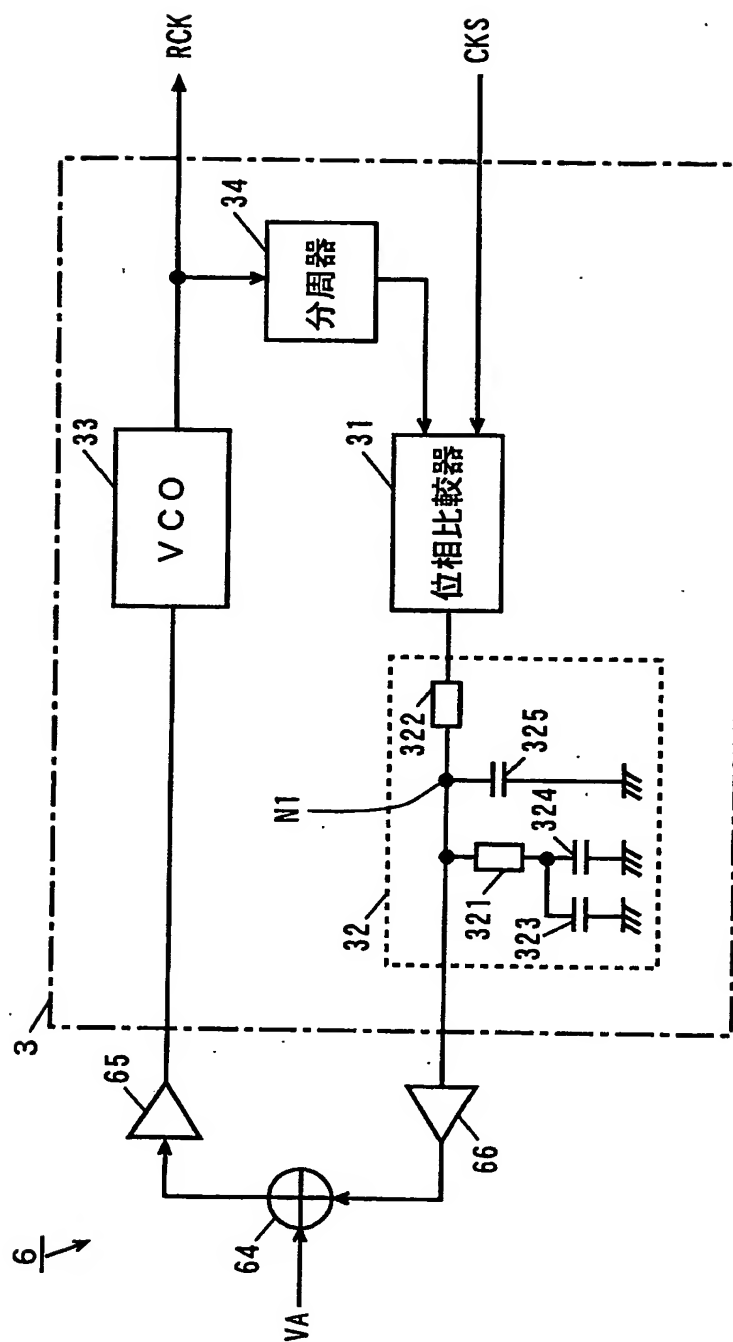
【図18】



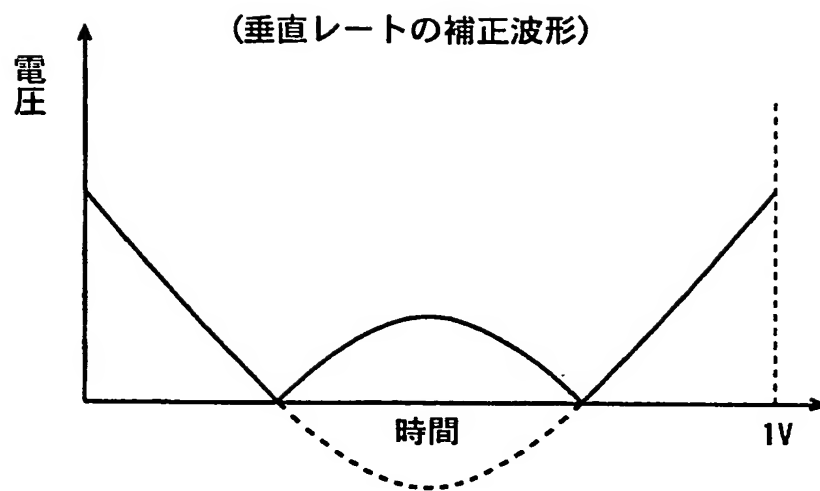
【図19】



【図 20】



【図 2 1】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 消費電力を増大させることなく画像の歪を補正することができる低コストの画像歪補正装置および画像歪補正方法を提供する。

【解決手段】 書き込み側PLL回路2はラインメモリ1に映像信号VDIを書き込むための書き込みクロックWCKを発生する。読み出し側PLL回路3はラインメモリ1に記憶された映像信号VDOを読み出すための読み出しクロックRCKを発生する。インナーピンクッション歪補正電圧発生回路4は水平レートの補正波形を垂直レートの補正波形で変調することによりインナーピンクッション歪補正波形を発生し、直流成分補正パルスを加えてインナーピンクッション歪補正電圧VAとして出力する。容量結合方式回路5はインナーピンクッション歪補正電圧VAを読み出し側PLL回路3のループフィルタ32の出力電圧に重畳し、制御電圧VCとしてVCO33に与える。

【選択図】 図1

特2001-200115

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 {000005821}

1. 変更年月日 1990年 8月28日
[変更理由] 新規登録
住 所 大阪府門真市大字門真1006番地
氏 名 松下電器産業株式会社

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☐ BLACK BORDERS
- ☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- ☐ FADED TEXT OR DRAWING
- ☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
- ☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
- ☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
- ☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
- ☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
- ☒ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
- ☐ OTHER: _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.